efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1336 IMPACT Quick Start Guide

This Quick Start Guide summarizes the basic steps needed to install, start-up, and program the 1336 IMPACT Adjustable Frequency AC Drive. The information provided Does Not replace the User Manual and is intended for qualified drive service personnel only. Refer to the 1336 IMPACT User Manual (publication 1336 IMPACT-5.0) for details on other application considerations and related precautions.

Power Wiring – TB1

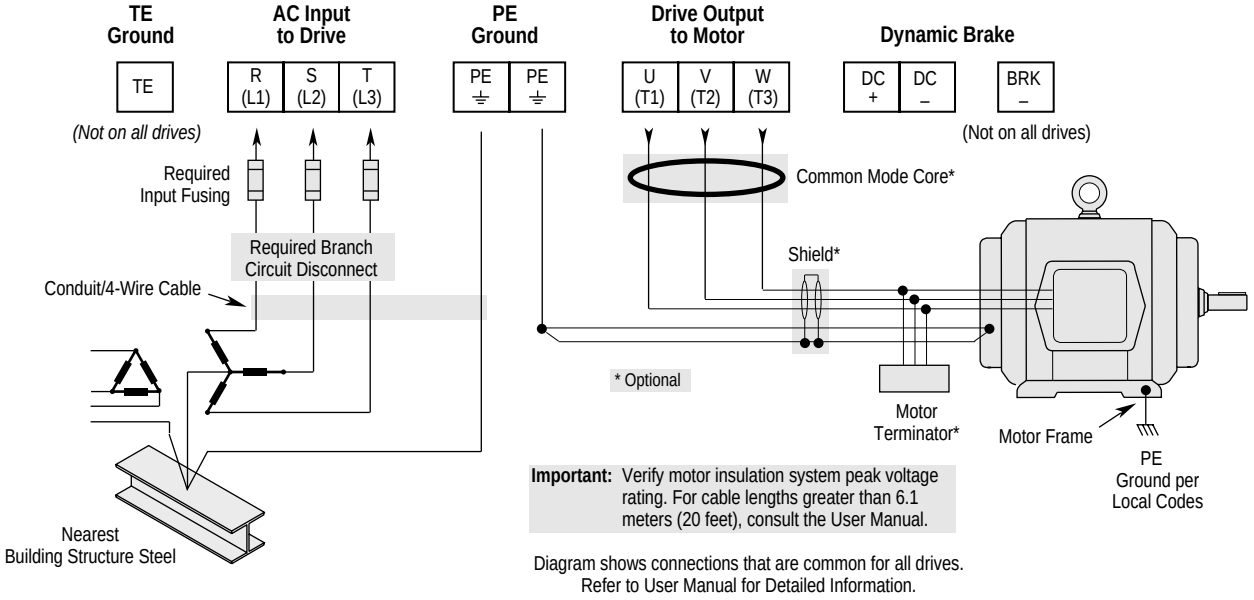
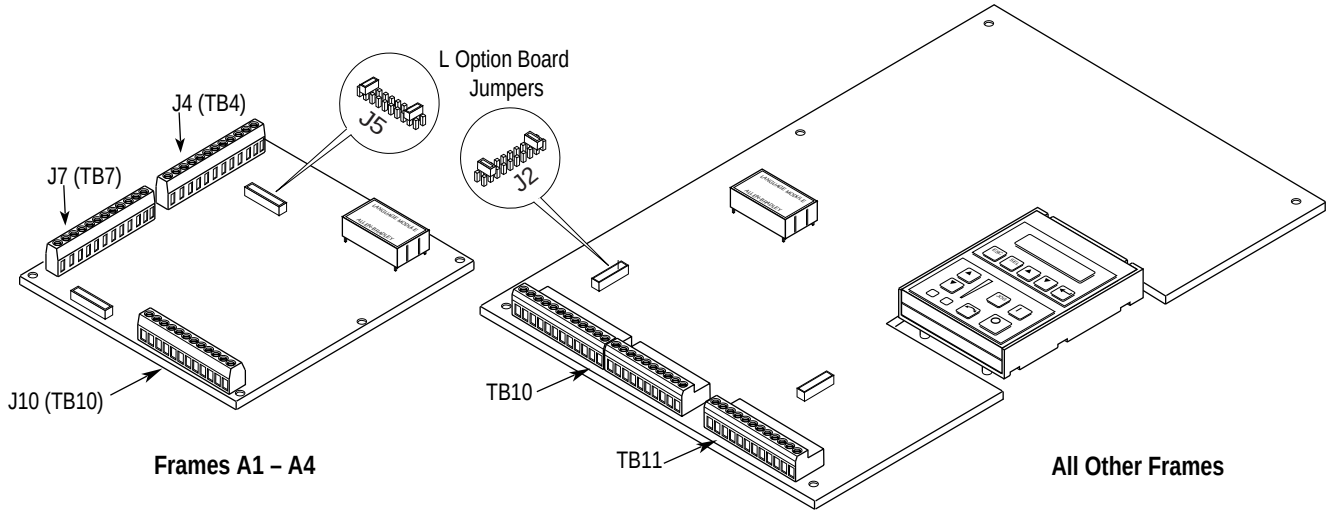


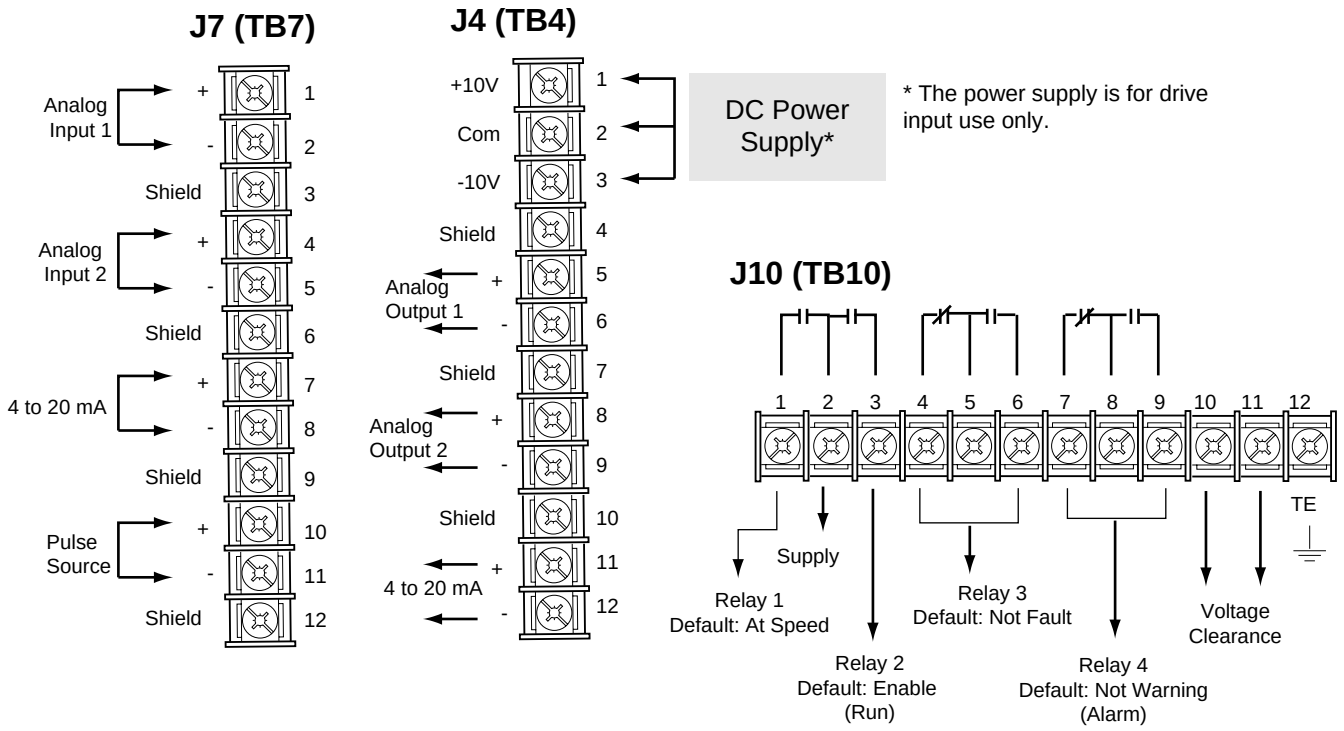
Diagram shows connections that are common for all drives. Refer to User Manual for Detailed Information.

Jumper Locations

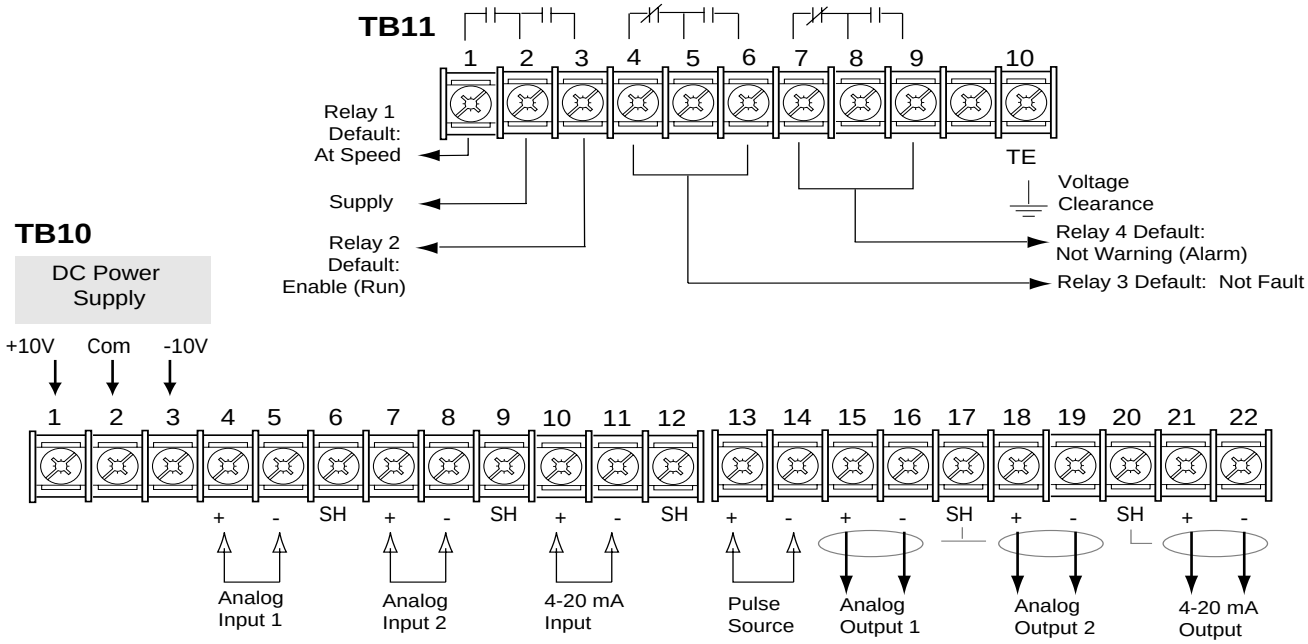


efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Wiring I/O – A-Frames



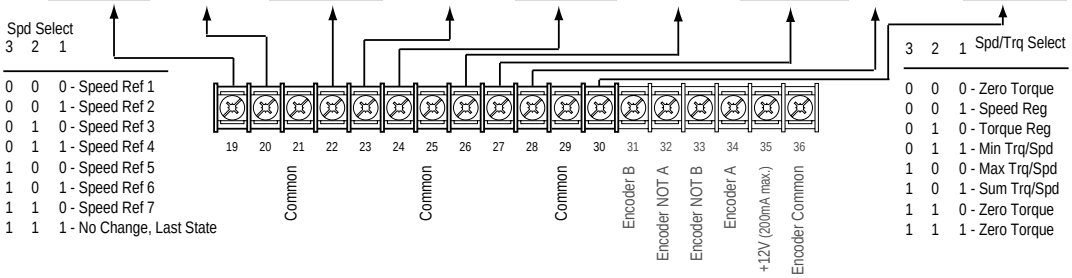
Wiring I/O - All Other Frames


TB11
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10
Relay 1 Default: At Speed
Supply
Relay 2 Default: Enable (Run)
TE
Voltage Clearance
Relay 4 Default: Not Warning (Alarm)
Relay 3 Default: Not Fault
TB10
DC Power Supply
+10V Com -10V
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22
+ - SH + - SH + - SH + - + - SH + - SH + -
Analog Input 1
Analog Input 2
4-20 mA Input
Pulse Source
Analog Output 1
Analog Output 2
4-20 mA Output

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

L Option Board

1	Status	Stop/Clr Flt	Status	Status	Status	Status	Status	Status	Enable
2	Start	Stop/Clr Flt	Rev/Fwd	Jog	Ext Flt	Spd Sel 3	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
3	Start	Stop/Clr Flt	Rev/Fwd	Stop Type	Ext Flt	Spd Sel 3	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
4	Start	Stop/Clr Flt	Rev/Fwd	Accel 2*/1	Ext Flt	Decel 2*/1	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
5	Start	Stop/Clr Flt	Rev/Fwd	MOP Incr	Ext Flt	MOP Decr	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
6	Start	Stop/Clr Flt	Rev/Fwd	Jog	Ext Flt	Loc/Rem	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
7	Start	Stop/Clr Flt	Reverse	Forward	Ext Flt	Jog	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
8	Start	Stop/Clr Flt	Reverse	Forward	Ext Flt	Spd Sel 3	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
9	Start	Stop/Clr Flt	MOP Incr	MOP Decr	Ext Flt	Spd Sel 3	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
10	Start	Stop/Clr Flt	Reverse	Forward	Ext Flt	MOP Incr	MOP Decr	Spd Sel 1	Enable
11	Start	Stop/Clr Flt	Accel 1	Accel 2	Ext Flt	Decel 1	Decel 2	Spd Sel 1	Enable
12	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	Loc/Rem	Ext Flt	Spd Sel 3	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
13	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	Stop Type	Ext Flt	Spd Sel 3	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
14	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	Accel 2*/1	Ext Flt	Decel 2*/1	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
15	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	MOP Incr	Ext Flt	MOP Decr	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
16	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	Loc/Rem	Ext Flt	Stop Type	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
17	Start	Stop/Clr Flt	Rev/Fwd	PTrim En	Ext Flt	Ramp Dis	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
18	Start	Stop/Clr Flt	Rev/Fwd	Flux Enable	Ext Flt	Reset	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
19	Start	Stop/Clr Flt	Spd/Trq 3	Spd/Trq 2	Ext Flt	Spd/Trq 1	PTrim En	Spd Sel 1	Enable
20	Start	Stop/Clr Flt	Spd/Trq 3	Spd/Trq 2	Ext Flt	Spd/Trq 1	Flux Enable	Spd Sel 1	Enable
21	Start	Stop/Clr Flt	Reverse	Forward	Ext Flt	Ramp Dis	Reset	Spd Sel 1	Enable
22	Start	Stop/Clr Flt	Spd/Trq 3	Spd/Trq 2	Ext Flt	Spd/Trq 1	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
23	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	PTrim En	Ext Flt	Reset	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
24	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	Flux Enable	Ext Flt	Reset	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
25	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	PTrim En	Ext Flt	Ramp Dis	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
26	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	Jog	Ext Flt	Spd Sel 3	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
27	Start	Stop/Clr Flt	Rev/Fwd	MOP Incr	Ext Flt	MOP Decr	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
28	Start	Stop/Clr Flt	MOP Incr	MOP Decr	Ext Flt	Spd Sel 3	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable
29	Start	Stop/Clr Flt	Reverse	Forward	Ext Flt	MOP Incr	MOP Decr	Spd Sel 1	Enable
30	Run Fwd	Stop/Clr Flt	Run Rev	MOP Incr	Ext Flt	MOP Decr	Spd Sel 2	Spd Sel 1	Enable


Spd Select
3 2 1
0 0 0 - Speed Ref 1
0 0 1 - Speed Ref 2
0 1 0 - Speed Ref 3
0 1 1 - Speed Ref 4
1 0 0 - Speed Ref 5
1 0 1 - Speed Ref 6
1 1 0 - Speed Ref 7
1 1 1 - No Change, Last State
19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36
Common
Common
Common
Encoder B
Encoder NOT A
Encoder NOT B
Encoder A
+12V (200mA max.)
Encoder Common
3 2 1 Spd/Trq Select
0 0 0 - Zero Torque
0 0 1 - Speed Reg
0 1 0 - Torque Reg
0 1 1 - Min Trq/Spd
1 0 0 - Max Trq/Spd
1 0 1 - Sum Trq/Spd
1 1 0 - Zero Torque
1 1 1 - Zero Torque

Start-Up

This start-up procedure covers only the most commonly adjusted values using the 1336 IMPACT “Startup” mode. Refer to the User Manual for detailed information.

The following procedure is written for users who have a Human Interface Module (HIM) installed. For users without a HIM, respective external commands and signals must be supplied. It is also assumed that all parameters are at factory default settings.

ATTENTION: Power must be applied to the drive to perform the following. Some of the voltages present are at incoming line potential. To avoid a shock hazard or damage to equipment, only qualified drive service personnel should perform the following procedure. Thoroughly read and understand the procedure before beginning. If an event does not occur while performing this procedure, Do Not Proceed. Remove power by opening the branch circuit disconnect device and correct the malfunction before continuing.

ATTENTION: To avoid a hazard of electric shock when wiring or servicing the drive, verify that the voltage on the bus capacitors has discharged. Measure the DC bus voltage at the + and - terminals of TB1. The voltage must be zero.

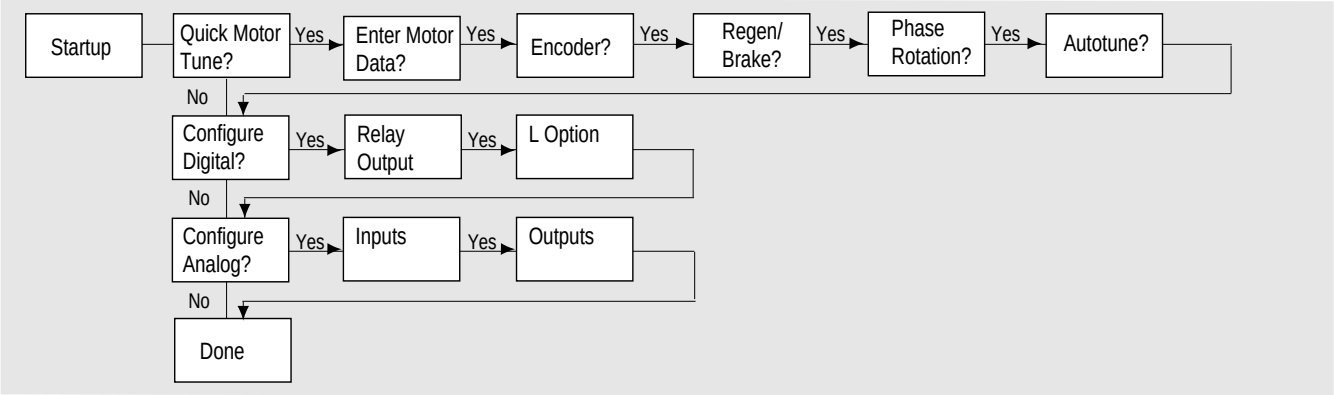
efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1. Verify that AC line power and control power match the drive rating.
2. If an L option is installed, verify that the Stop and Enable interlock inputs are present. If this option is not installed, verify that jumpers are installed at pins 3 and 4 and 17 and 18 on J5 on A Frame drives or J2 on B Frame and up drives. Refer to Jumper Locations.
3. If standard I/O is being used, verify that jumpers are wired correctly.
4. If Analog Option is installed, verify that parameters are properly configured (refer to the User Manual).

ATTENTION: In all of the following steps, rotation of the motor may occur. To guard against injury, incorrect rotation, and possible equipment damage, read each step carefully and perform with caution.

5. Apply AC power and control voltages to the drive. The LCD display should light and display a drive status of “Stopped” and an output frequency of “+0.00 Hz.” If the drive detects a fault, a statement relating to the fault will be shown on the display. Record the information, remove power, and correct the fault source before proceeding.
6. From the Status Display, press the Enter key (or any key). “Choose Mode” will be displayed. Press the Increment (or Decrement) key until “Startup is displayed. Press Enter.

   Important: All questions can be answered Yes or No. Pressing Enter will select the default (“Y” or “N”). Pressing the Increment (or Decrement) key will change the selection. Press Enter to select. Choosing “Y” allows you to proceed through the step, and choosing “No” will advance you to the next step. The figure below shows the steps involved.



   Important: Please note the following:

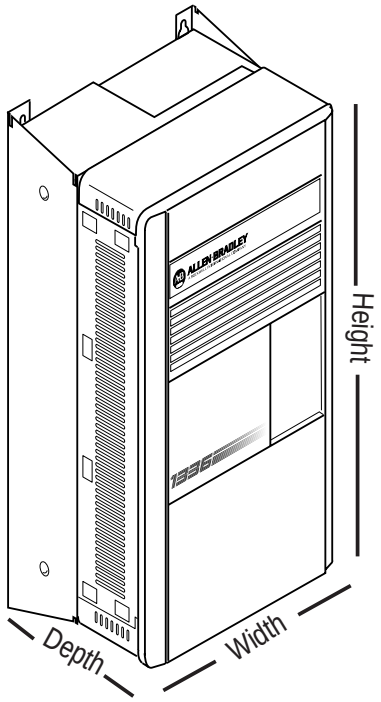
   - The “Startup” mode can be exited at any time by pressing ESCape until the Status Display is shown. If you wish to re-enter the “Startup” mode, simply select “Reset Sequence” to start from the beginning. Selecting “Continue” allows you to resume from the point where you left off.
   - Completing the last action in any step will automatically take you to the next step.
   - Pressing SELect will activate line 2 of the display. This must be done for all values.
   - Press the Increment (or Decrement) key to adjust a value (skip if value is correct). Press Enter to store the value or retain existing value. Pressing Enter again will cause you to move to the next step (parameter)

7. Cycle power to activate changes. This completes the “Assisted Startup” procedure. Depending on your application, further parameter programming and/or “Advanced Startup” may be required. Refer to the User Manual for details.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Drive Dimensions

To determine the size of your drive, refer to the following illustration and table.



Frame	Width x Height x Depth Millimeters (inches)
A1	215.9 (8.50) x 290.0 (11.42) x 160.0 (6.30)
A2	215.9 (8.50) x 290.0 (11.42) x 180.5 (7.10)
A3	215.9 (8.50) x 290.0 (11.42) x 207.0 (8.15)
A4	260.0 (10.24) x 350.0 (13.78) x 212.0 (8.35)
B	276.4 (10.88) x 476.3 (18.75) x 225.0 (8.86)
C	301.8 (11.88) x 701.0 (27.60) x 225.0 (8.86)
D	381.5 (15.02) x 1240.0 (48.82) x 270.8 (10.66)
E-Enclosed	511.0 (20.12) x 1498.6 (59.00) x 477.5 (18.80)
E-Open	511.0 (20.12) x 1498.6 (59.00) x 372.6 (14.67)
F	762.0 (30.00) x 2286.0 (90.00) x 635.0 (25.00)
G	762.0 (30.00) x 2387.6 (94.0) x 635.0 (25.00)
H	1270.0 (50) x 2324.1 (91.50)① x 635.0 (25)

① Fan height (635.0 (25.00)) not included.

HIM Operation

Parameter programming or viewing is accomplished through the Program or Display modes shown below.

1. From the Status Display, press Enter to display “Choose Mode.”

2. Press Up or Down to display “Program” (or “Display”).

3. Press Enter.

4. Press Up or Down until the desired file is displayed.

5. Press Enter.

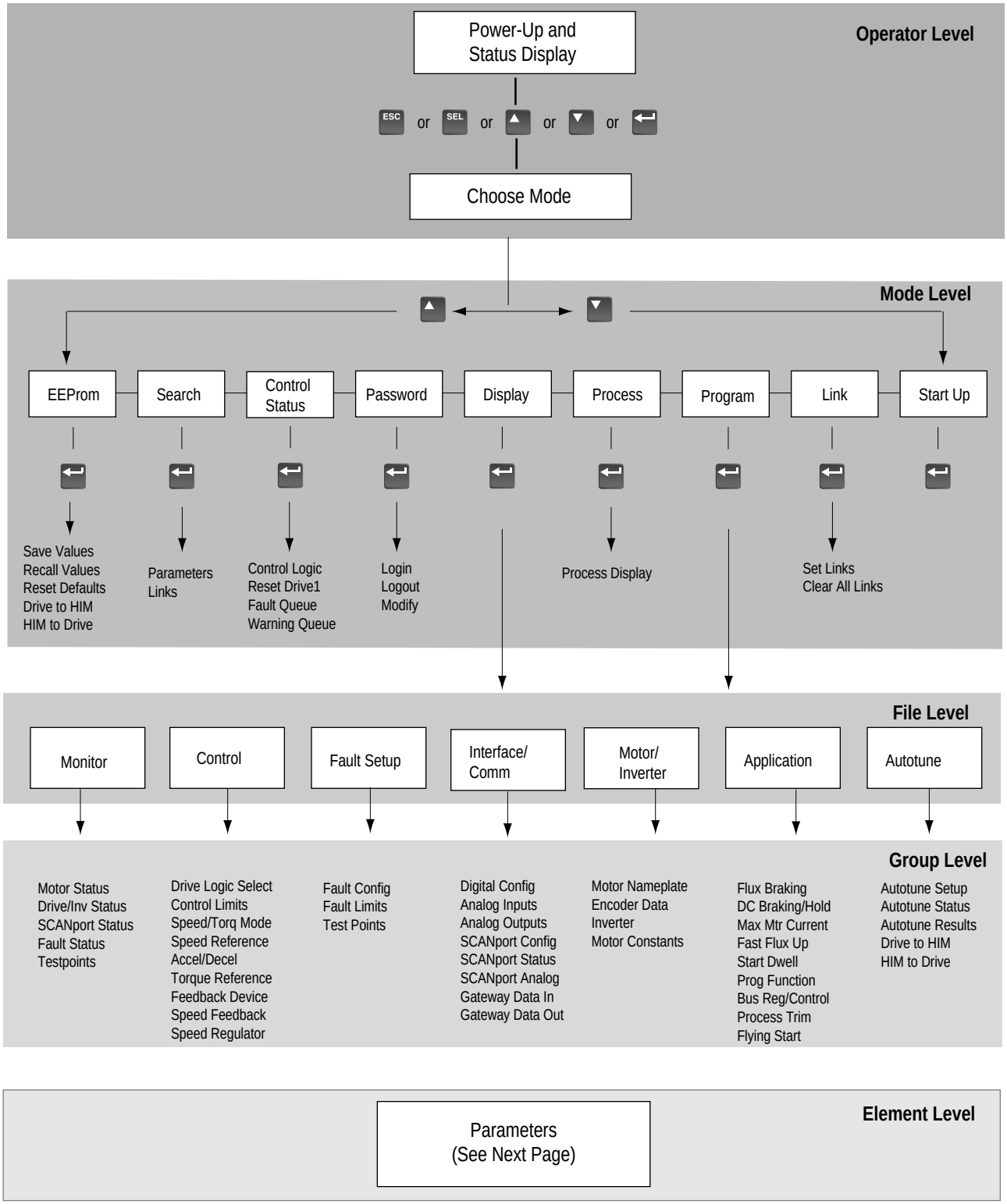
6. Press Up or Down until the desired group is displayed.

7. Press Enter.

8. Press Up or Down to scroll to the desired parameter.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

HIM Structure



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Parameters - Files, Groups, and Elements

Name	No.	Min./Max. Value
Monitor		
Motor Status		
Motor Speed	81	-8 x BMS/+8 x BMS
Motor Frequency	89	-250.000/+250.000 Hz
Motor Current	83	0.0/6553.5 amps
Motor Voltage	85	0/+3000 volts
Motor Voltage %	234	0/800%
Motor Torque %	86	-800.0/+800.0%
Motor Flux %	88	12.5/100.0%
Motor Power%	90	-800.0/+800.0%
Enc Pos Fdbk Low	227	0/65535
Enc Pos Fdbk Hi	228	0/65535
Int Torque Ref	229	-800/+800%
Drive/Inv Status		
DC Bus Voltage	84	0/1000V
Logic Input Sts	14	Bit selection
Drive/Inv Status	15	Bit selection
Drive/Inv Sts 2	196	Bit selection
Run Inhibit Sts	16	Bit selection
Command Spd Sts	82	-8 x BMS/+8 x BMS
Torque Limit Sts	87	Bit selection
Spd Reg Output	225	-300.0/+300.0%
Spd Error	226	-8 x BMS/+8 x BMS
SCANport Status		
Dir/Ref Owner	128	Bit selection
Start/Stop Owner	129	Bit selection
Jog1/Jog2 Owner	130	Bit selection
Ramp/ClFlt Owner	131	Bit selection
Flux/Trim Owner	132	Bit selection
Fault Status		
PwrUp Flt Status	219	Bit selection
Ncfg Flt Status	220	Bit selection
Fault Status 1	221	Bit selection
Fault Status 2	222	Bit selection
Warning Status 1	223	Bit selection
Warning Status 2	224	Bit selection
Testpoints		
Test Data 1	92	-32768/+32767
Test Select 1	93	0/65535
Test Data 2	94	-32768/+32767
Test Select 2	95	0/65535
Control		
Drive Logic Select		
Logic Options	17	Bit selections
Stop Dwell Time	18	0.0/10.0 sec
Zero Speed Tol	19	0.0 rpm/8xBMS rpm
Start Dwell Spd	193	-0.1/+0.1 x BMS
Start Dwell Time	194	0.0/10.0 sec
Control Limits		
Rev Speed Limit	40	-6xBMS rpm/0.0 rpm
Fwd Speed Limit	41	0.0 rpm/+6xBMS rpm
Pos Mtr Cur Lim	72	0.0%/Calc
Neg Mtr Cur Lim	73	Calc/0.0%
Pos Torque Lim	74	0.0%/Calc
Neg Power Lim	75	Calc/0.0%
Regen Power Lim	76	-800.0%/0.0%
Current Rate Lim	77	Calc/200.0%
Max Mtr Current	195	0/1
Min Speed Limit	215	0.0/BMS rpm
Speed/Torq Mode		
Spd/Trq Mode Sel	68	0/5
Speed Reference		
Speed Ref 1	29	-8x/+8xBMS rpm
Speed Scale 1	30	-3.9999/+3.9999
Speed Ref 2	31	-8x/+8xBMS rpm
Speed Ref 3	32	-8x/+8xBMS rpm
Speed Ref 4	33	-8x/+8xBMS rpm
Speed Ref 5	34	-8x/+8xBMS rpm
Speed Ref 6	35	-8x/+8xBMS rpm
Speed Ref 7	36	-8x/+8xBMS rpm
Speed Scale 7	37	-3.9999/+3.9999
Jog Speed 1	38	-8x/+8xBMS rpm
Jog Speed 2	39	-8x/+8xBMS rpm
Accel/Decel		
Accel Time 1	42	0.0/6553.5 sec
Accel Time 2	43	0.0/6553.5 sec
Decel Time 1	44	0.0/6553.5 sec
Decel Time 2	45	0.0/6553.5 sec
S-Curve Percent	47	0.0/100.0%
Torque Reference		
Torque Ref 1	69	-800.0/+800.0%
Slave Torque %	70	-200.00/+200.00%
Feedback Device		
Fdbk Device Type	64	1/3
Encoder PPR	8	Calc/20000 ppr
Speed Feedback		
Scaled Spd Fdbk	63	-32767/+32767
Fdbk Filter Sel	65	0/4
Fdbk Filter Gain	66	-5.00/+5.00
Fdbk Filter BW	67	0.2/900.0 rad/sec
Notch Filtr Freq	185	5.0/135.0 Hz
Notch Filtr Q	186	2/500
Speed Regulator		
Total Inertia	157	0.01 sec/655.00 sec
Spd Desired BW	161	0.00 rad/sec/Calc
Ki Speed Loop	158	0.0/4095.9
Kp Speed Loop	159	0.0/200.0
Kf Speed Loop	160	0.500/1.000
Error Filtr BW	162	Calc/1500.0 rad/sec
Droop Percent	146	0.0/25.5%
Fault Setup		
Fault Config		
Fault Select 1	20	Bit selection
Warning Select 1	21	Bit selection

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Name	No.	Min./Max. Value
Fault Config cont.		
Fault Select 2	22	Bit Selection
Warning Select 2	23	Bit Selection
Fault Limits		
Absolute Overspd	24	0.0 rpm/BMS rpm
Motor Stall Time	25	0.1/3276.7 sec
Motor Overload %	26	110.0/400.0%
Line Undervolts	27	10.0/90.0%
Testpoints		
Test Data 1	92	-32768/+32768
Test Select 1	93	0/65535
Test Data 2	94	-32768/+32767
Test Select 2	95	0/65535
Interface/Comm		
Digital Config		
Relay Config	114	0/38
Relay Config 1	115	-800.0/+800.0%
Relay Config 2	187	0/36
Relay Setpoint 2	188	800.0/+800.0
Relay Config 3	189	0/36
Relay Setpoint 3	190	-800.0/+800.0
Relay Config 4	191	0/36
Relay Setpoint 4	192	-800/+800.0%
L Option Mode	116	1/25
L Option In Sts	117	Bit Selection
Mop Increment	118	0.0/BMS
Mop Value	119	0.0/BSMNA
Pulse In PPR	120	500/2000
Pulse In Scale	121	0.01/10.00
Pulse In Offset	122	-BMS/+BMS
Pulse In Value	123	0.0/+8xBMS
Analog Inputs		
An In 1 Value	96	-32767/+32767
An In 1 Offset	97	-19.980/+19.980 volts
An In 1 Scale	98	-16.000/+16.000
An In 1 Filter BW	182	0.0/200.0 rad/sec
An In 2 Value	99	-32767/+32767
An In 2 Offset	100	-19.980/+19.980 volts
An In 2 Scale	101	-16.000/+16.000
An In2 Filter BW	183	0.0/200.0 rad/sec
mA Input Value	102	-32767/+32767
mA In Offset	103	-32.000/+32.000 mA
mA In Scale	104	-16.00
mA In Filter BW	184	0.0/200.0 rad/sec
Analog Outputs		
An Out 1 Value +0	105	-32767/+32767
An Out 1 Offset	106	-20.000/+20.000
An Out 1 Scale	107	-1.000/+1.000
An Out 2 Value	108	-32767/+32767
An Out 2 Offset	109	-19.980/+19.980 volts
An Out 2 Scale	110	-1.000/+1.000
mA Out Value	111	-32767/+32767
mA Out Offset	112	-32.000/+32.000 mA
mA Out Scale	113	-1.000/+1.000

Name	No.	Min./Max. Value
SCANport Config		
SP2 Wire Enable	181	Bit Selection
SP Enable Mask	124	Bit Selection
Dir/Ref Mask	125	Bit Selection
Start/Jog Mask	126	Bit Selection
Clr Flt/Res Mask	127	Bit Selection
SCANport Status		
Dir/Ref Owner	128	Bit selection
Start/Stop Owner	129	Bit selection
Jog1/Jog2	130	Bit selection
Ramp/CIFlt Owner	131	Bit selection
Flux/Trim Owner	132	Bit selection
SCANport Analog		
SP An In1 Select	133	1/16
SP An In1 Value	134	-32767/+32767
SP An In1 Scale	135	-1.000/+1.000
Sp An In2 Select	136	1/16
Sp An In2 Value	137	-32767/+32767
Sp An In2 Scale	138	-1.000/+1.000
Sp An Output	139	-32767/+32767
Gateway Data In		
Data In A1	140	-32767/+32767
Data In A2	141	-32767/+32767
Data In B1	142	-32767/+32767
Data In B2	143	-32767/+32767
Data In C1	144	-32767/+32767
Data In C2	145	-32767/+3276
Data In D1	146	-32767/+32767
Data In D2	147	-32767/+32767
Gateway Data Out		
Data Out A1	148	-32767/+32767
Data Out A2	149	-32767/+32767
Data Out B1	150	-32767/+32767
Data Out B2	151	-32767/+32767
Data Out C1	152	-32767/+32767
Data Out C2	153	-32767/+32767
Data Out D1	154	-32767/+32767
Data Out D2	155	-32767/+32767

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Name	No.	Min./Max. Value
Motor Inverter		
Motor Nameplate		
Nameplate HP	2	0.2 hp/2000.0 hp
Nameplate RPM	3	1 rpm/1500 rpm
Nameplate Amps	4	0.1 amps/Calc
Nameplate Volts	5	75 volts/575 volts
Namplate Hz	6	1.0/250.0 Hz
Motor Poles	7	2/40 poles
Service Factor	9	1.00/2.00
Encoder Data		
Encoder PPR	8	Calc/2000 ppr
Inverter		
PWM Frequency	10	1000 Hz/From drive
Inverter Amps	11	0.1 amps/From drive
Inverter Volts	12	75/575 volts
Motor Constants		
Stator Resistance	166	0.00/100.00%
Leak Inductance	167	0.00/100.00%
Flux Current	168	0.00/75.00%
Slip Gain	169	0.0/400.0%
Motor Poles	7	2/40 poles
Application		
Flux Braking		
Bus/Brake Option	13	Bit selection
DC Braking/Hold		
Bus/Brake Option	13	Bit selection
DC Brake Current	79	0.0%/Calc
DC Brake Time	80	0.0/6553.5 sec
400% Mtr Current		
Max Mtr Current	195	0/1
Fast Flux Up		
Bus/Brake Option	13	Bit selection
Fast Flux Level	78	100.0%/Calc
Start Dwell		
Start Dwell Spd	193	-0.1 x / +0.1 x BMS
Start Dwell Time	194	0.0/10.0 sec
Prog Function		
Function In1	198	Varies
Func 1 Mask/Val	199	Varies
Func 1 Eval Sel	200	0/17
Function In2	201	Varies
Func 2 Mask/Val	202	Varies
Func 2 Eval Sel	203	0/17
Function In3	204	Varies
Func 3 Mask/Val	205	Varies
Func 3 Eval Sel	206	0/17
Function In4	207	Varies
Function In5	208	Varies
Function In6	209	Varies
Function In7	210	Varies
Function In8	211	Bit selection

Name	No.	Min./Max. Value
Function Sel	212	0/27
Function Output1	213	Varies
Function Output2	214	0/65535
Function In9	232	-32767/+32767
Function In 10	233	-32767/+32767
Bus Reg Control		
Bus/Brake Option	13	Bit selection
Process Trim		
PTrim Output	48	-800.0/+800.0%
PTrim Reference	49	-800.0/+800.0%
PTrim Feedback	50	-800.0/+800.0%
PTrim Select	51	Bit selection
PTrim Filter BW	52	0.0/240.0 rad/sec
PTrim Preload	53	-800.0/+800.0%
PTrim Ki	54	0.000/16.000
PTrim Kp	55	0.000/16.000
PTrim Lo Limit	58	-800.0/+800.0%
PTrim Hi Limit	59	-800.0/+800.0%
PTrim Out Gain	60	-8.000/+8.000
Max Rev Spd Trim	61	-6 x /0.0 BMS rpm
Max Fwd Spd Trim	62	0.0 rpm/+6xBMS rpm
Flying Start		
FStart Select	216	0/2
FStart Speed	217	P40/P41
Autotune		
Autotune Setup		
Autotune/Dgn Sel	173	Bit selection
Trans Dgn Config	172	Bit selection
Autotune Torque	64	250%/100.0%
Autotune Speed	165	0.3 x BMS/BMS
Autotune Status		
Autotune Status	156	Bit selection
Inverter Dgn 1	174	Bit selection
Inverter Dgn 2	175	Bit selection
Autotune Errors	176	Bit selection
Autotune Results		
Stator Resistance	166	0.00/100.00%
Leak Inductance	167	0.00/100.00%
Flux Current	168	0.00/75.00%
Slip Gain	169	0.0/400%
Total Inertia	157	0.0/655.00 sec
Spd Desired BW	161	0.00/Calc rad/sec

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

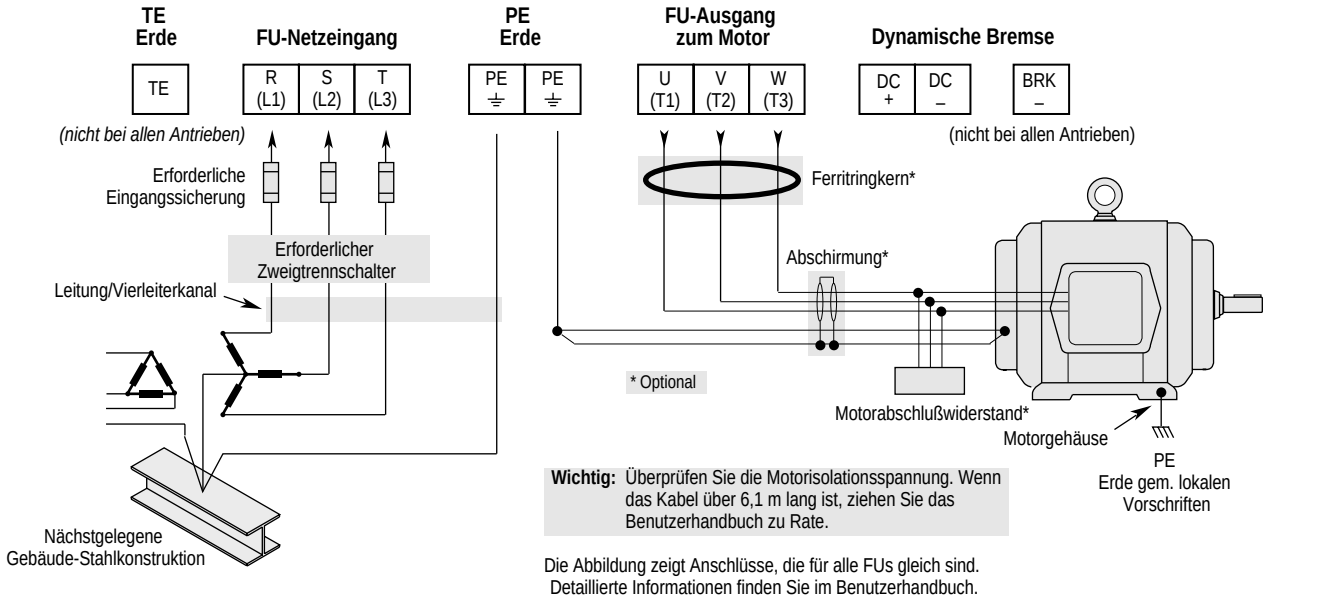
This Page Intentionally Blank

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1336 IMPACT Kurzanleitung

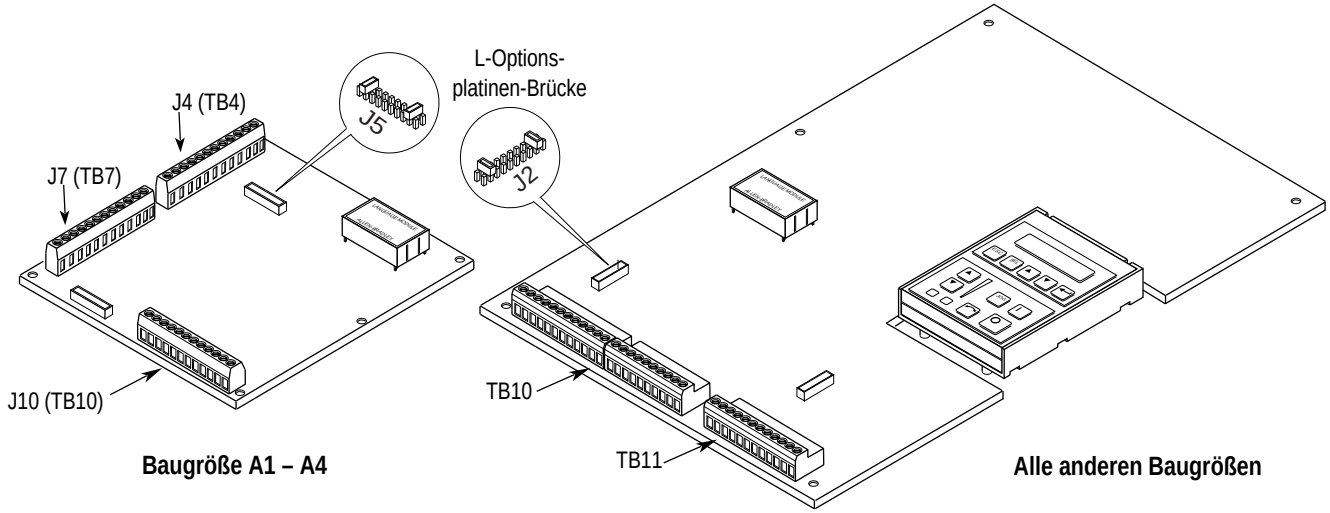
In dieser Kurzanleitung wird beschrieben, wie Sie den Frequenzumrichter 1336 IMPACT installieren, in Betrieb nehmen und programmieren. Die hierin enthaltenen Informationen sind jedoch kein Ersatz für das Benutzerhandbuch und sind nur für qualifiziertes FU-Wartungspersonal vorgesehen. Detaillierte Informationen über andere Anwendungsaspekte und die entsprechenden sicherheitstechnischen Hinweise finden Sie im 1336 IMPACT-Benutzerhandbuch (Publikation 1336 IMPACT-5.0).

Verdrahtung der Netzanschlüsse – TB1



Die Abbildung zeigt Anschlüsse, die für alle FUs gleich sind. Detaillierte Informationen finden Sie im Benutzerhandbuch.

Brückenpositionen

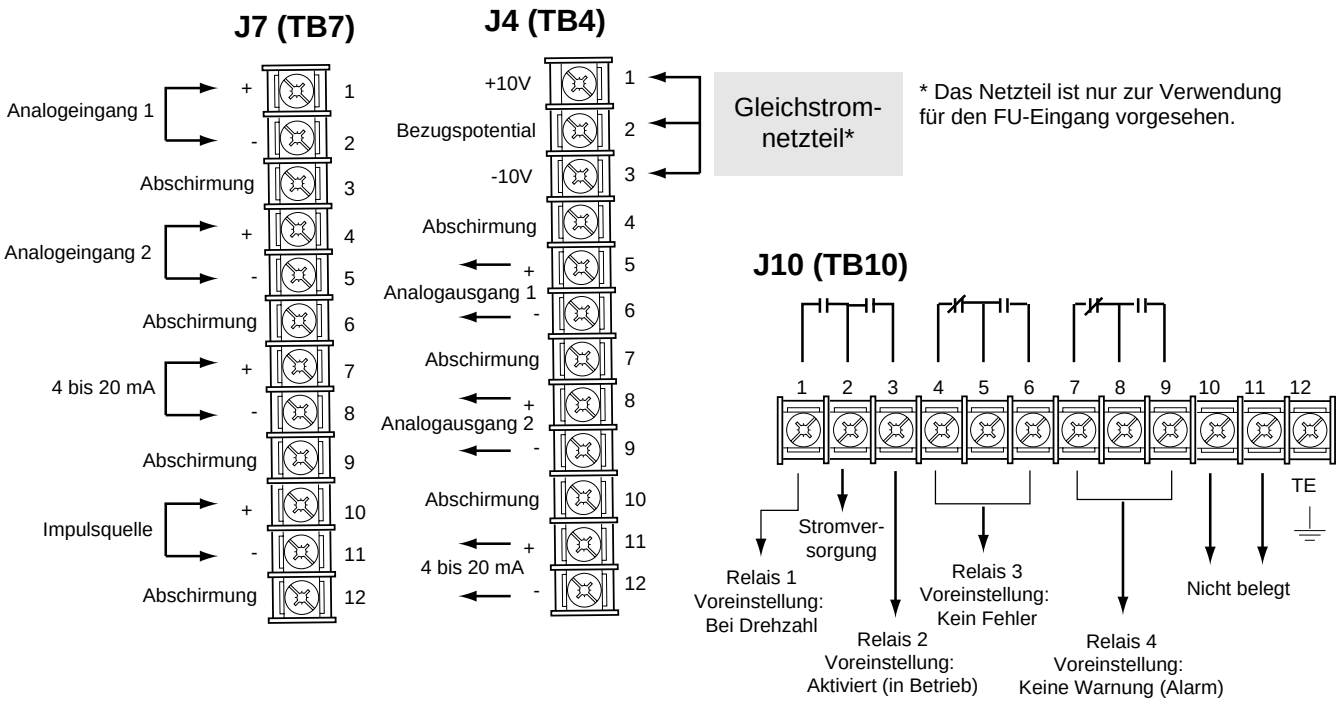


Baugröße A1 – A4

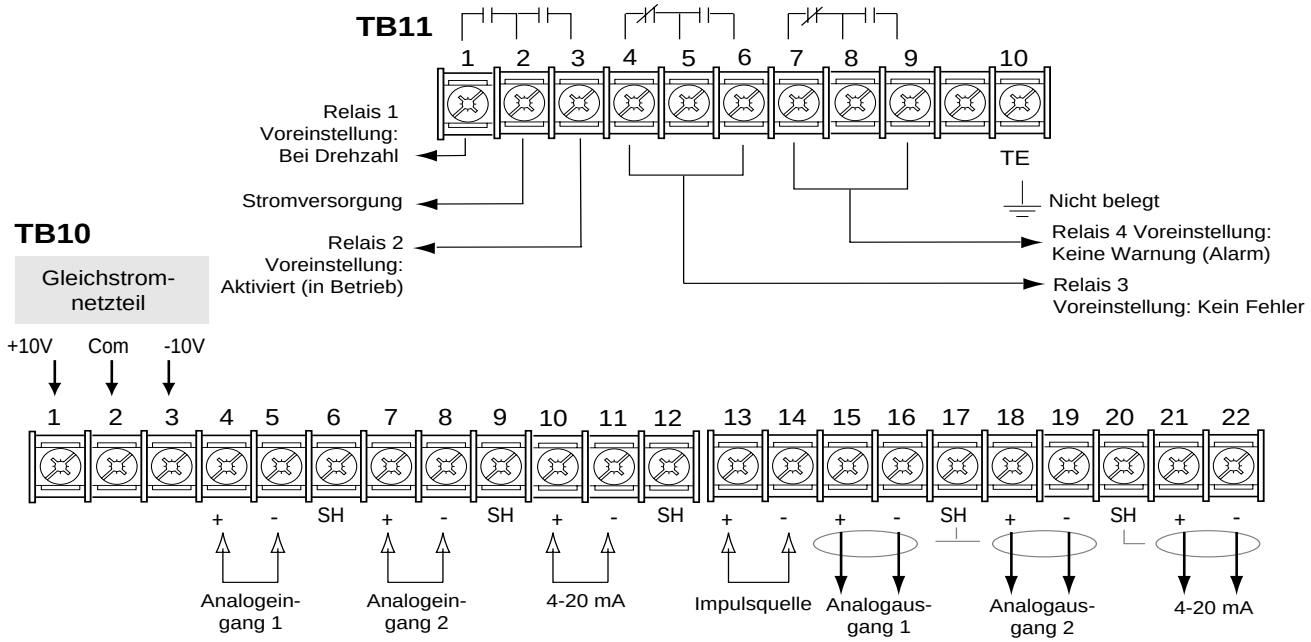
Alle anderen Baugrößen

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Verdrahtungs-E/A – Baugröße A



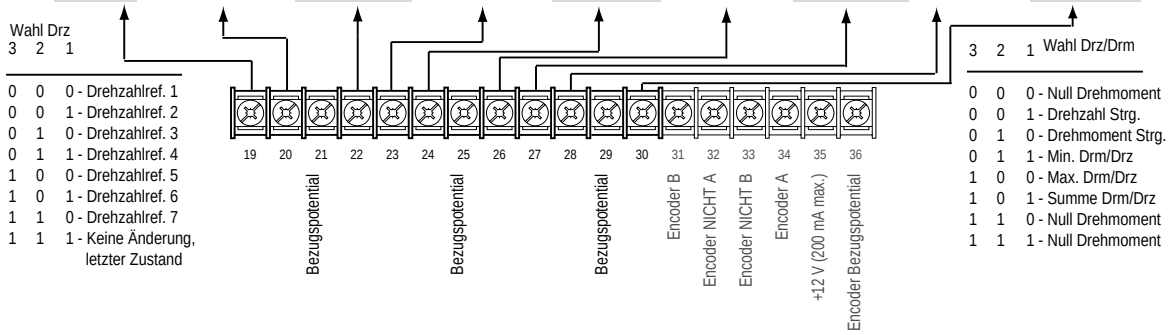
Verdrahtungs-E/A – Alle anderen Baugrößen


TB11
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10
TE
Relais 1 Voreinstellung: Bei Drehzahl
Stromversorgung
Relais 2 Voreinstellung: Aktiviert (in Betrieb)
Nicht belegt
Relais 4 Voreinstellung: Keine Warnung (Alarm)
Relais 3 Voreinstellung: Kein Fehler
TB10
Gleichstrom-netzteil
+10V Com -10V
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22
+ - SH + - SH + - SH + - + - SH + - SH + -
Analogein-gang 1
Analogein-gang 2
4-20 mA
Impulsquelle
Analogaus-gang 1
Analogaus-gang 2
4-20 mA

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

L-Optionsplatine

1	Status	Stop/Alarm Löschen	Status	Status	Status	Status	Status	Status	Aktivieren
2	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückw/Vorw	Probelauf	Ext.Alarm	Wahl Drz 3	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
3	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückw/Vorw	Anhalteart	Ext.Alarm	Wahl Drz 3	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
4	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückw/Vorw	Beschl 2*/1	Ext.Alarm	Bremse 2*/1	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
5	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückw/Vorw	Pot.Schritt	Ext.Alarm	Pot.Abnahme	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
6	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückw/Vorw	Probelauf	Ext.Alarm	Zentr/Dezentr	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
7	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückwärts	Vorwärts	Ext.Alarm	Probelauf	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
8	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückwärts	Vorwärts	Ext.Alarm	Wahl Drz 3	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
9	Start	Stop/Alarm Löschen	Pot.Schritt	Pot.Abnahme	Ext.Alarm	Wahl Drz 3	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
10	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückwärts	Vorwärts	Ext.Alarm	Pot.Schritt	Pot.Abnahme	Wahl Drz 1	Aktivieren
11	Start	Stop/Alarm Löschen	Beschl 1	Beschl 2	Ext.Alarm	Bremse 1	Bremse 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
12	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	Zentr/Dezentr	Ext.Alarm	Wahl Drz 3	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
13	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	Anhalteart	Ext.Alarm	Wahl Drz 3	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
14	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	Beschl 2*/1	Ext.Alarm	Bremse 2*/1	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
15	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	Pot.Schritt	Ext.Alarm	Pot.Abnahme	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
16	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	Zentr/Dezentr	Ext.Alarm	Anhalteart	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
17	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückw/Vorw	PTrim akt	Ext.Alarm	Rampe deak	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
18	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückw/Vorw	Fluß aktiv	Ext.Alarm	Rücksetzen	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
19	Start	Stop/Alarm Löschen	Drz/Drm 3	Drz/Drm 2	Ext.Alarm	Drz/Drm 1	PTrim akt	Wahl Drz 1	Aktivieren
20	Start	Stop/Alarm Löschen	Drz/Drm 3	Drz/Drm 2	Ext.Alarm	Drz/Drm 1	Fluß aktiv	Wahl Drz 1	Aktivieren
21	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückwärts	Vorwärts	Ext.Alarm	Rampe deak	Rücksetzen	Wahl Drz 1	Aktivieren
22	Start	Stop/Alarm Löschen	Drz/Drm 3	Drz/Drm 2	Ext.Alarm	Drz/Drm 1	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
23	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	PTrim akt	Ext.Alarm	Rücksetzen	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
24	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	Fluß aktiv	Ext.Alarm	Rücksetzen	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
25	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	PTrim akt	Ext.Alarm	Rampe deak	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
26	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	Probelauf	Ext.Alarm	Wahl Drz 3	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
27	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückw/Vorw	Pot.Schritt	Ext.Alarm	Pot.Abnahme	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
28	Start	Stop/Alarm Löschen	Pot.Schritt	Pot.Abnahme	Ext.Alarm	Wahl Drz 3	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren
29	Start	Stop/Alarm Löschen	Rückwärts	Vorwärts	Ext.Alarm	Pot.Schritt	Pot.Abnahme	Wahl Drz 1	Aktivieren
30	Vorwärts	Stop/Alarm Löschen	Rückw Lauf	Pot.Schritt	Ext.Alarm	Pot.Abnahme	Wahl Drz 2	Wahl Drz 1	Aktivieren


Wahl Drz
3 2 1
0 0 0 - Drehzahlref. 1
0 0 1 - Drehzahlref. 2
0 1 0 - Drehzahlref. 3
0 1 1 - Drehzahlref. 4
1 0 0 - Drehzahlref. 5
1 0 1 - Drehzahlref. 6
1 1 0 - Drehzahlref. 7
1 1 1 - Keine Änderung, letzter Zustand
19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36
Bezugspotential
Bezugspotential
Bezugspotential
Encoder B
Encoder NICHT A
Encoder NICHT B
Encoder A
+12 V (200 mA max.)
Encoder Bezugspotential
3 2 1 Wahl Drz/Drm
0 0 0 - Null Drehmoment
0 0 1 - Drehzahl Strg.
0 1 0 - Drehmoment Strg.
0 1 1 - Min. Drm/Drz
1 0 0 - Max. Drm/Drz
1 0 1 - Summe Drm/Drz
1 1 0 - Null Drehmoment
1 1 1 - Null Drehmoment

Inbetriebnahme

Das hier beschriebene Inbetriebnahmeverfahren umfaßt nur die im 1336 IMPACT „Start“-Modus am häufigsten eingestellten Werte. Detailliertere Informationen finden Sie im Benutzerhandbuch.

Die folgenden Anleitungen gelten für Benutzer, die eine Bedieneinheit (HIM) verwenden. Wenn keine Bedieneinheit installiert ist, sind die entsprechenden externen Befehle und Signale erforderlich. Ferner wird davon ausgegangen, daß die werkseitig eingestellten Parameter verwendet werden.

ACHTUNG: Zur Durchführung der folgenden Schritte muß der FU mit Strom versorgt werden. Hierbei ist zu beachten, daß die Netzspannung anliegen kann. Um der Gefahr eines elektrischen Schlags oder eines Geräteschadens vorzubeugen, sollten die folgenden Schritte nur von qualifiziertem Wartungspersonal durchgeführt werden. Lesen Sie zuerst die nachstehenden Anleitungen. Wenn ein hierin beschriebenes Ereignis bei der Durchführung dieses Verfahrens nicht eintritt, fahren Sie nicht fort. Schalten Sie die Stromzufuhr durch Öffnen des Leistungsschalters aus, und beheben Sie den Fehler.

ACHTUNG: Um der Gefahr eines elektrischen Schlags bei der Durchführung von Wartungsarbeiten vorzubeugen, überprüfen Sie, ob die Buskondensatoren entladen wurden. Messen Sie die Zwischenkreisspannung an der + und - Klemme von TB1. Die Spannung muß Null betragen.

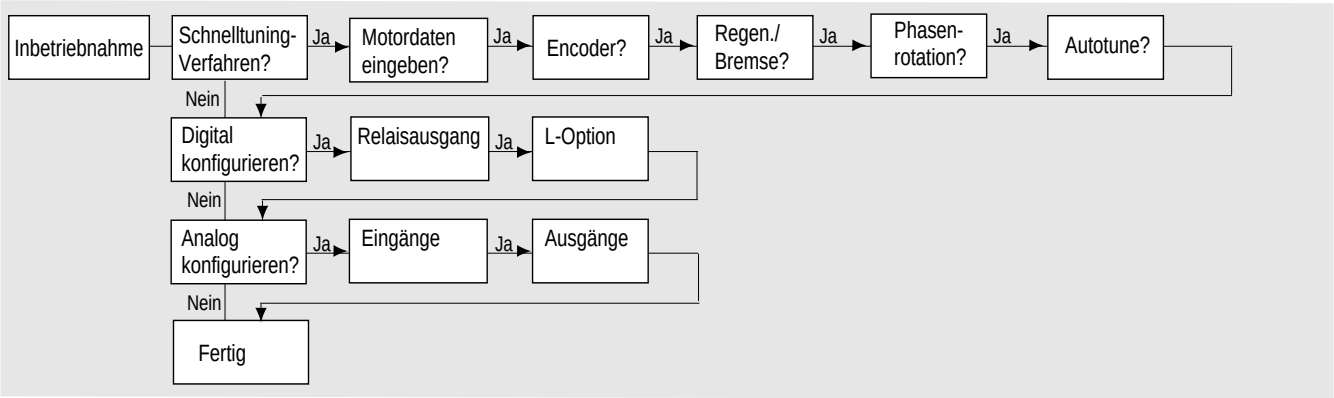
efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1. Überprüfen Sie, ob die Netzspannung und die Steuerspannung der FU-Nennleistung entsprechen.
2. Falls eine L-Option installiert wurde, überprüfen Sie, ob die Stopp- und Freigabeeingänge vorhanden sind. Wurde diese Options nicht installiert, überprüfen Sie, ob die Brücken bei FUs der Baugröße A an den Stiften 3 und 4 sowie 17 und 18 von J5 bzw. bei FUs der Baugröße B und höher von J2 angebracht wurden. Siehe „Brückenpositionen“.
3. Bei Verwendung von Standard-E/A überprüfen Sie, ob die Brücken ordnungsgemäß angebracht wurden.
4. Wurde eine Analogoptionskarte installiert, überprüfen Sie, ob die Parameter ordnungsgemäß konfiguriert sind (siehe Benutzerhandbuch).

ACHTUNG: Bei allen nachstehend beschriebenen Schritten kann es zur Drehung des Motors kommen. Um Verletzungen, falscher Drehrichtung bzw. einem Geräteschaden vorzubeugen, lesen Sie alle Schritte genau, und lassen Sie Vorsicht walten.

5. Schalten Sie die Netz- und Steuerspannung ein. Jetzt sollte die LED-Anzeige leuchten und den FU-Status „Gestoppt“ sowie die Ausgangsfrequenz „+0,00 Hz“ anzeigen. Wenn der FU einen Fehler feststellt, wird eine entsprechende Meldung eingeblendet. Zeichnen Sie die eingeblendeten Informationen auf, schalten Sie die Stromzufuhr aus, und beheben Sie den Fehler, bevor Sie fortfahren.
6. Drücken Sie bei eingeblendeter Statusanzeige die Eingabetaste (oder eine beliebige andere Taste). Jetzt wird „Modus wählen“ eingeblendet. Drücken Sie die Aufwärts- oder Abwärtstaste, bis „Inbetriebnahme“ angezeigt wird. Drücken Sie die Eingabetaste.

Wichtig: Alle Fragen können mit Ja oder Nein beantwortet werden. Durch Drücken der Eingabetaste wird der Vorgabewert gewählt („Ja“ oder „Nein“). Durch Drücken der Aufwärts- oder Abwärtstaste wird der Wert geändert - drücken Sie die Eingabetaste, um die entsprechende Auswahl anzunehmen. Wenn Sie „Ja“ drücken, fahren Sie mit dem jeweiligen Schritt fort. Wenn Sie „Nein“ drücken, gelangen Sie zum nächsten Schritt. In der nachfolgenden Abbildung werden die einzelnen Schritte dargestellt.



Wichtig: Bitte die folgenden Hinweise beachten:

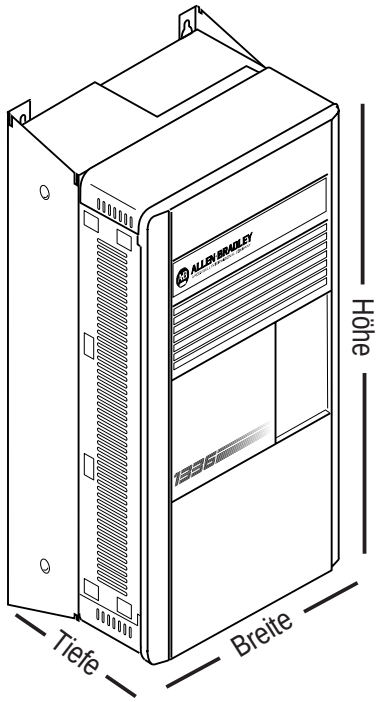
- Der Modus „Inbetriebnahme“ kann jederzeit beendet werden, indem die ESC-Taste gedrückt wird, bis die Statusanzeige erscheint. Soll wieder in den Modus „Inbetriebnahme“ gewechselt werden, einfach „Rücksetzfolge“ auswählen, um nochmals von vorne zu beginnen. Durch Auswahl von „Weiter“ kann das Verfahren an dem Punkt wiederaufgenommen werden, an dem es abgebrochen wurde.
- Wenn ein Schritt abgeschlossen ist, gelangen Sie automatisch zum nächsten Schritt.
- Durch Drücken von „Auswählen“ wird Zeile 2 der Anzeige aktiviert. Dies muß für alle Werte erfolgen.
- Mit den Aufwärts- oder Abwärtstasten kann ein bestimmter Wert gewählt werden (Wenn der Wert bereits richtig ist, diesen Schritt auslassen). Danach die Eingabetaste drücken, um den Wert zu speichern oder den vorhandenen Wert beizubehalten. Durch erneutes Betätigen der Eingabetaste wird zum nächsten Schritt (Parameter) übergeleitet.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

7. Das Gerät aus- und wieder einschalten, um die vorgenommenen Änderungen zu aktivieren. Damit ist das Inbetriebnahmeverfahren beendet. Je nach Anwendung können eine weitere Parameterprogrammierung und/oder eine erweiterte Inbetriebnahme erforderlich sein. Einzelheiten finden Sie im Benutzerhandbuch.

FU-Abmessungen

Ziehen Sie zur Feststellung der Größe des Frequenzumrichters die folgende Abbildung und Tabelle zu Rate.



Baugröße	Breite x Höhe x Tiefe Millimeter
A1	215,9 x 290,0 x 160,0
A2	215,9 x 290,0 x 180,5
A3	215,9 x 290,0 x 207,0
A4	260,0 x 350,0 x 212,0
B	276,4 x 476,3 x 225,0
C	301,8 x 701,0 x 225,0
D	381,5 x 1240,0 x 270,8
E (IP20)	511,0 x 1498,6 x 477,5
E (IP00)	511,0 x 1498,6 x 372,6
F	762,0 x 2286,0 x 635,0
G	762,0 x 2387,6 x 635,0
H	1270,0 x 2324,1① x 635,0

① Lüfterhöhe (635,0) nicht inbegriffen

Bedieneinheit (HIM)

Das Programmieren (oder Lesen) der Parameter erfolgt über den nachfolgend abgebildeten Programmier- bzw. Anzeigemodus.

1. Auf der Statusanzeige ↵ drücken, um „Modus wählen“ anzuzeigen.

2. ▲ oder ▼ drücken, um „Programmieren“ (oder „Anzeigen“) anzuzeigen.

3. ↵ drücken.

4. ▲ oder ▼ drücken, bis die gewünschte Datei angezeigt wird.

5. ↵ drücken.

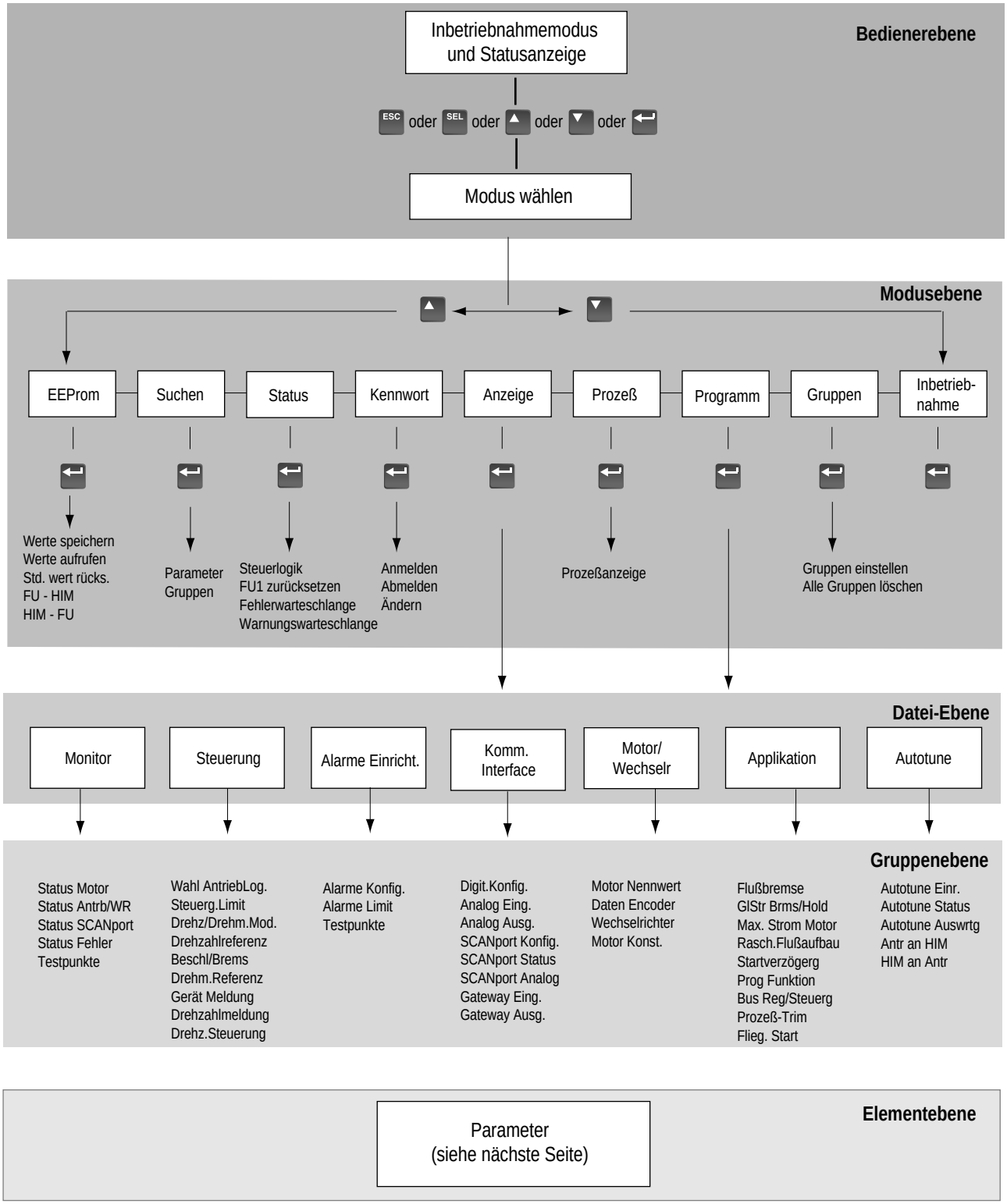
6. ▲ oder ▼ drücken, bis die gewünschte Gruppe angezeigt wird.

7. ↵ drücken.

8. ▲ oder ▼ drücken, um den gewünschten Parameter zu wählen.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Struktur der Bedieneinheit (HIM)



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Parameter – Dateien, Gruppen und Elemente

Bezeichnung	Nr.	Min./Max. Wert
Monitor		
Motorstatus		
Motordrehzahl	81	-8 x BMS/+8 x BMS
Motorfrequenz	89	-250,000/+250,000 Hz
Strom Motor	83	0,0/6553,5 A
Motorspannung	85	0/+3000 V
Motorspannung %	234	0/800%
Motordrehmom. %	86	-800,0/+800,0%
Motorfluß %	88	12,5/100,0%
Motor Leistung %	90	-800,0/+800,0%
Enc.Pos.Mldg. niedr	227	0/65535
Enc.Pos.Mldg. hoch	228	0/65535
Int. Drehmomentref.	229	-800/+800%
Status Antrieb/Wechselrichter		
Spanng.GS-Bus	84	0/1000 V
Stat.Log.Eingabe	14	Bitwahl
Stat.Antr/Wchslr	15	Bitwahl
Stat.Antr/Wslr2	196	Bitwahl
Störungsgrund	16	Bitwahl
Komm.Drehz.St	82	-8 x BMS/+8 x BMS
Drehm.Begr.Stats	87	Bitwahl
Drehzahlreg.Ausg.	225	-300,0/+300,0%
Drehz.Alarm	226	-8 x BMS/+8 x BMS
SCANport Status		
Richtg./Steuerg.	128	Bitwahl
Start/Anh.	129	Bitwahl
Probel1/Probel2	130	Bitwahl
Rampe/Al.Lösch	131	Bitwahl
Fluß/Trim	132	Bitwahl
Fehlerstatus		
Start Fehler.Stat.	219	Bitwahl
Neg Fehler.Stat.	220	Bitwahl
Fehlerstatus 1	221	Bitwahl
Fehlerstatus 2	222	Bitwahl
Warnstatus 1	223	Bitwahl
Warnstatus 2	224	Bitwahl
Testpunkte		
Daten Test 1	92	-32768/+32767
Wahl Test 1	93	0/65535
Daten Test 2	94	-32768/+32767
Wahl Test 2	95	0/65535
Steuerung		
Wahl Antriebslogik		
Optionen Logik	17	Bitwahl
Verzögerg.Anh.	18	0,0/10,0 s
Tol.Nullgeschw.	19	0,0 U/Min/8xBMS U/Min.
Startverz.Drehz	193	-0,1/+0,1 x BMS
Startverz.Dauer	194	0,0/10,0 s
Steuerungslimits		
DrehzLimit Rückw	40	-6xBMS U/min./0,0 U/.min.
Drehz.Limit Vorw	41	0,0 U/Min/+6xBMS U/Min.
Max.Pos.Mtrspnng	72	0,0%/Kalk.
Max.Neg.Mtrspnng	73	Kalk/0,0%
Pos.Drehm.Limit	74	0,0%/Kalk.
Neg.Drehm.Limit	75	Kalk/0,0%
Reg.Spann.Limit	76	-800,0%/0,0%
Max.Stromveränd	77	Kalk/200,0%
Max.Strom Motor	195	0/1
Mindestdrehzahl	215	0,0/ BMS U/Min.
Drehz/Drehm.Mod		
Drehz/Drehm Wahl	68	0/5
Drehzahlreferenz		
Drehz.Ref.1	29	-8x/+8xBMS U/Min.
Drehz.Faktor 1	30	-3,9999/+3,9999
Drehz.Ref.2	31	-8x/+8xBMS U/Min.
Drehz.Ref.3	32	-8x/+8xBMS U/Min.
Drehz.Ref.4	33	-8x/+8xBMS U/Min.
Drehz.Ref.5	34	-8x/+8xBMS U/Min.
Drehz.Ref.6	35	-8x/+8xBMS U/Min.
Drehz.Ref.7	36	-8x/+8xBMS U/Min.
Drehz.Faktor 7	37	-3,9999/+3,9999
Probelauf Drz 1	38	-8x/+8xBMS U/Min.
Probelauf Drz 2	39	-8x/+8xBMS U/Min.
Beschl/Brems		
Beschl.dauer 1	42	0,0/6553,5 s
Beschl.dauer 2	43	0,0/6553,5 s
Bremsdauer 1	44	0,0/6553,5 s
Bremsdauer 2	45	0,0/6553,5 s
Prozent S-Kurve	47	0,0/100,0%
Drehmomentreferenz		
Drehm.Ref. 1	69	-800,0/+800,0%
Drehm. Slave%	70	-200,00/+200,00%
Meldegerät		
Art Meldungsger.	64	1/3
Encoder PPU	8	Kalk./20000 ppu
Drehzahlmeldung		
Drehzhlmld.Faktr	63	-32767/+32767
Wahl Meld.Filter	65	0/4
Verst.Meld.Filt.	66	-5,00/+5,00
Meld.Filter BB	67	0,2/900,0 rad/s
Freq.Kerbfilter	185	5,0/135,0 Hz
BereichKerbfiltr	186	2/500
Drehzahlsteuerung		
Gesamtträgheit	157	0,01 s/655,00 s
Bandbr.Regelschw	161	0,00 rad/s/Kalk.
Dämpf.i.Reglschw	158	0,0/4095,9
Dämpf.p.Reglschw	159	0,0/200,0
Dämpf.f.Reglschw	160	0,500/1,000
Bandbr.Abweichg.	162	Kalk/1500,0 rad/s
Drosselung in %	146	0,0/25,5%
Alarmeinrichtung		
Alarme Konfig.		
Fehlerwahl 1	20	Bitwahl
Alarmwahl 1	21	Bitwahl

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Bezeichnung	Nr.	Min./Max. Wert
Alarme Konfig. (Forts.)		
Fehlerwahl 2	22	Bitwahl
Alarmwahl 2	23	Bitwahl
Alarme Limit		
Drz.absol.übschr	24	0,0 U/Min./BMS U/Min.
Verz.Störung	25	0,1/3276,7 s
Überbelastung %	26	110,0/400,0%
Netz-Unterspann.	27	10,0/90,0%
Testpunkte		
Daten Test 1	92	-32768/+32768
Wahl Test 1	93	0/65535
Daten Test 2	94	-32768/+32767
Wahl Test 2	95	0/65535
Komm.Interface		
Digit.Konfig.		
Relay Konfig 1	114	0/38
Relay Wert 1	115	-800,0/+800,0%
Relay Konfig.2	187	0/36
Relay Wert 2	188	-800,0/+800,0
Relay Konfig.3	189	0/36
Relay Wert 3	190	-800,0/+800,0
Relay Konfig. 4	191	0/36
Relay Wert 4	192	-800,0/+800,0%
L-Option Modus	116	1/25
L-Opt.Eing.Stat.	117	Bitwahl
Pot.Schritt	118	0,0/BMS
Pot.Wert	119	0,0/BSMNA
Pulse Eing.PPU	120	500/2000
Pulse Eing.Fakt.	121	0,01/10,00
Pulse Eing.Vers.	122	-BMS/+BMS
Pulse Eing.Wert	123	0,0/+8xBMS
Analogeingänge		
Anal.Eing.Wert 1	96	-32767/+32767
Anal.Eing.Vers.1	97	-19,980/+19,980 V
Anal.Eing.Fakt.1	98	-16,000/+16,000
BB.Filtr Anal.E1	182	0,0/200,0 rad/s
Anal.Eing.Wert 2	99	-32767/+32767
Anal.Eing.Vers.2	100	-19,980/+19,980 V
Anal.Eing.Fakt.2	101	-16,000/+16,000
BB.Filtr Anal.E2	183	0,0/200,0 rad/s
mA Eing.Wert	102	-32767/+32767
mA Eing.Vers.	103	-32,000/+32,000 mA
mA Eing.Faktor	104	-16,00
BB.Filtr mA.Eing	184	0,0/200,0 rad/s
Analogausgänge		
Anal.Ausg.Wert 1 +0	105	-32767/+32767
Anal.Ausg.Vers.1	106	-20,000/+20,000
Anal.Ausg.Fakt.1	107	-1,000/+1,000
Anal.Ausg.Wert 2	108	-32767/+32767
Anal.Ausg.Vers.2	109	-19,980/+19,980 V
Anal.Ausg.Fakt.2	110	-1,000/+1,000
mA Ausg.Wert	111	-32767/+32767
mA Ausg.Vers.	112	-32,000/+32,000 mA
mA Ausg.Faktor	113	-1,000/+1,000

Bezeichnung	Nr.	Min./Max. Wert
SCANport Konfig.		
SCANport 2 Kabel	181	Bitwahl
SCANPort ein/aus	124	Bitwahl
Richtg./Referenz	125	Bitwahl
Start/Probelauf	126	Bitwahl
Al.Lösch/M.Rücks	127	Bitwahl
SCANport Status		
Richtg./Referenz	128	Bitwahl
Start/Anh.	129	Bitwahl
Probel1/Probel2	130	Bitwahl
Rampe/Al.Lösch	131	Bitwahl
Fluß/Trim	132	Bitwahl
SCANport Analog		
Wahl SP.Anal.E1	133	1/16
Wert SP.Anal.E1	134	-32767/+32767
Fakt.SP.Anal.E1	135	-1,000/+1,000
Wahl SP.Anal.E2	136	1/16
Wert SP.Anal.E2	137	-32767/+32767
Fakt.SP.Anal.E2	138	-1,000/+1,000
ScP Anal.Ausg.	139	-32767/+32767
Gateway Eing.		
Daten Eing. A1	140	-32767/+32767
Daten Eing. A2	141	-32767/+32767
Daten Eing. B1	142	-32767/+32767
Daten Eing. B2	143	-32767/+32767
Daten Eing. C1	144	-32767/+32767
Daten Eing. C2	145	-32767/+32767
Daten Eing. D1	146	-32767/+32767
Daten Eing. D2	147	-32767/+32767
Gateway Ausg.		
Daten Ausg. A1	148	-32767/+32767
Daten Ausg. A2	149	-32767/+32767
Daten Ausg. B1	150	-32767/+32767
Daten Ausg. B2	151	-32767/+32767
Daten Ausg. C1	152	-32767/+32767
Daten Ausg. C2	153	-32767/+32767
Daten Ausg. D1	154	-32767/+32767
Daten Ausg. D2	155	-32767/+32767

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Bezeichnung	Nr.	Min./Max. Wert
Motorwechselrichter		
Motor Nennwert		
Nenn-PS	2	0,2 PS/2000,0 PS
Nenn-U/Min	3	1 U/Min./1500 U/Min.
Nenn-Amp.	4	0,1 A/Kalk.
Nenn-Volt	5	75 V/575 V
Nenn-Hz	6	1,0/250,0 Hz
Pole d. Motors	7	2/40 Pole
Servicefaktor	9	1,00/2,00
Daten Encoder		
Encoder PPU	8	Kalk./2000 ppu
Wechselrichter		
PWM-Frequenz	10	1000 Hz/Vom Antrieb
Amp Wechs.richt	11	0,1 Hz/Vom Antrieb
Volt Wechs.richt	12	75/575 V
Motor Konst.		
Widerstnd.Stator	166	0,00/100,00%
Indukt.Verlust	167	0,00/100,00%
Flußstrom	168	0,00/75,00%
Schlupfkorr.	169	0,0/400,0%
Pole d. Motors	7	2/40 Pole
Applikation		
Flußbremse		
Opt. Bus/Bremse	13	Bitwahl
GlStr Brms/Hold		
Opt. Bus/Bremse	13	Bitwahl
Gleichstrombremse	79	0,0%/Kalk.
GS.Bremsdauer	80	0,0/6553,5 s
400% Mtr.Strom		
Max.Strom Motor	195	0/1
Rasch.Flußaufbau		
Opt. Bus/Bremse	13	Bitwahl
LimitRschFlßaufb	78	100,0%/Kalk.
Startverzögerg		
Startverz.Drehz	193	-0,1 x / +0,1 x BMS
Startverz.Dauer	194	0,0/10,0 s
Prog Funktion		
Eing.1 Eval	198	Variiert
E1Eval Mske/Wrte	199	Variiert
E1 Eval.Wahl	200	0/17
Eing.2 Eval	201	Variiert
E2Eval Mske/Wrte	202	Variiert
E2 Eval.Wahl	203	0/17
Eing.3 Eval	204	Variiert
E3Eval Mske/Wrte	205	Variiert
E3 Eval.Wahl	206	0/17
Eing.4 Eval.	207	Variiert
Eing.5 Eval.	208	Variiert
Eing.6 Eval.	209	Variiert
Eing.7 Eval.	210	Variiert
Eing.8 Eval.	211	Bitwahl

Bezeichnung	Nr.	Min./Max. Wert
Eval. Wahl	212	0/27
Ausg.1 Eval	213	Variiert
Ausg.2 Eval	214	0/65535
Eing.9 Eval.	232	-32767/+32767
Eing.10 Eval.	233	-32767/+32767
Bus Reg/Steuerg		
Opt. Bus/Bremse	13	Bitwahl
Prozeß-Trim		
PTrim Ausgabe	48	-800,0/+800,0%
PTrim Referenz	49	-800,0/+800,0%
PTrim Meldung	50	-800,0/+800,0%
PTrim Wahl	51	Bitwahl
PTrim Filter BB	52	0,0/240,0 rad/s
PTrim Voreinst.	53	-800,0/+800,0%
PTrim Dämpf.i	54	0,000/16,000
PTrim Dämpf.p	55	0,000/16,000
PTrim Min.	58	-800,0/+800,0%
PTrim Max.	59	-800,0/+800,0%
Verst.PTrim Ausg	60	-8,000/+8,000
Max.Trim Rück.	61	-6 x/0,0 BMS U/Min.
Max.Trim Vorw.	62	0,0 U/Min/+6xBMS U/Min.
Fliegender Start		
Wahl FStart	216	0/2
Drehz FStart	217	P40/P41
Autotune		
Autotune Einr.		
Wahl Autot/Diagn	173	Bitwahl
Deakt.TransDiag	172	Bitwahl
Drehm.f.Autotest	164	250%/100,0%
Drehz.f.Autotest	165	0,3 x BMS/BMS
Autotune Status		
Autotune Status	156	Bitwahl
WechsR.Diag 1	174	Bitwahl
WechsR.Diag 2	175	Bitwahl
Autotune-Fehler	176	Bitwahl
Autotune Auswrtg		
Widerstnd.Stator	166	0,00/100,00%
Indukt.Verlust	167	0,00/100,00%
Flußstrom	168	0,00/75,00%
Schlupfkorr.	169	0,0/400%
Gesamtträgheit	157	0,0/655,00 s
Bandbr.Regelschw	161	0,00/Kalk. rad/s

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Raum für Notizen

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Sie finden uns im Internet unter www.rockwellautomation.com

Rockwell Automation ist weltweit für Sie da und vereint führende Marken der industriellen Automation. Wir bieten Ihnen Steuerungen von Allen-Bradley, Antriebskomponenten von Reliance Electric, mechanische Antriebselemente von Dodge sowie Software-Produkte von Rockwell Software. Rockwell Automation sichert Ihren Wettbewerbsvorteil durch Flexibilität und mit der Unterstützung von zahlreichen autorisierten Partnern, Distributoren und Systemintegratoren weltweit.

WeltweiteHauptverwaltung, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204, USA, Tel: (1) 414 382-2000, Fax: (1) 414 382-4444
Hauptverwaltung Europa, 46, Avenue Debroux, 1160 Brüssel, Belgien, Tel: (32) 2 663 06 00, Fax: (32) 2 663 06 40
Hauptverwaltung Deutschland, Düsselberger Straße 15, 42781 Haan-Gruiten, Tel: (49) 2104 9600, Fax: (49) 2104 960121
Verkaufszentrum Schweiz, Hintermattlistraße 3, 5506 Mägenwit, Tel: (41) 62 889 77 77, Fax: (41) 62 889 77 66
Hauptverwaltung Österreich, Bäckermühlweg 1, 4030 Linz, Tel: (43) (732) 38 909 0, Fax: (43) (732) 38 909 61

Publikation 1336 IMPACT-5.5DE – Mai 1999

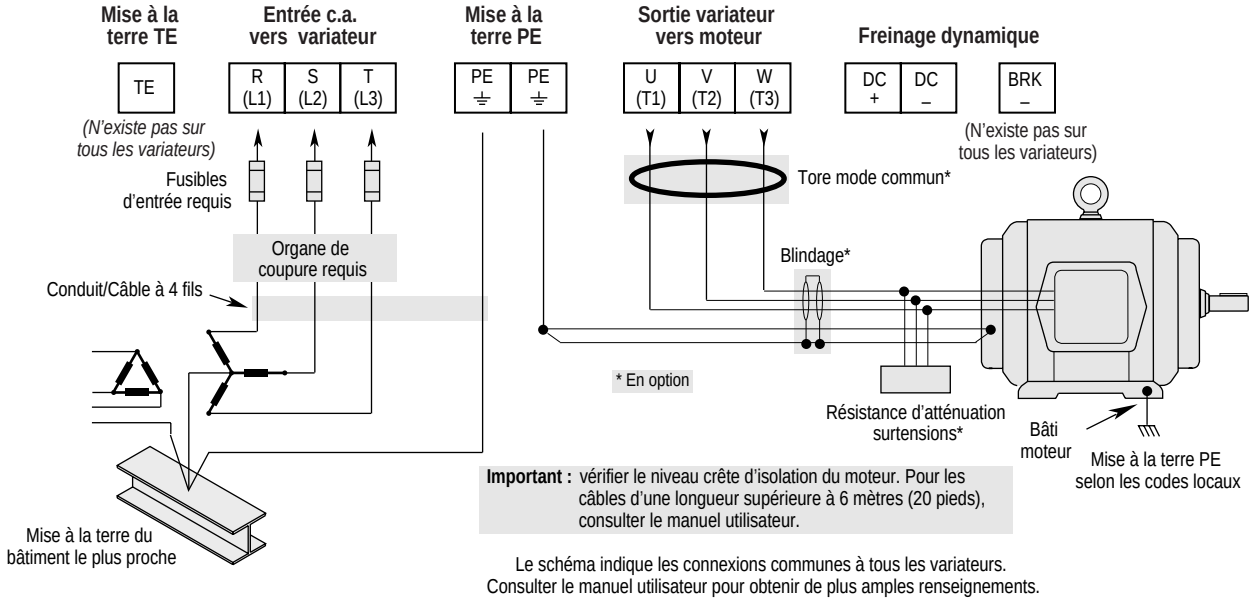
Copyright 1997 Rockwell Automation. Gedruckt in den USA

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Guide de mise en route rapide du variateur 1336 IMPACT

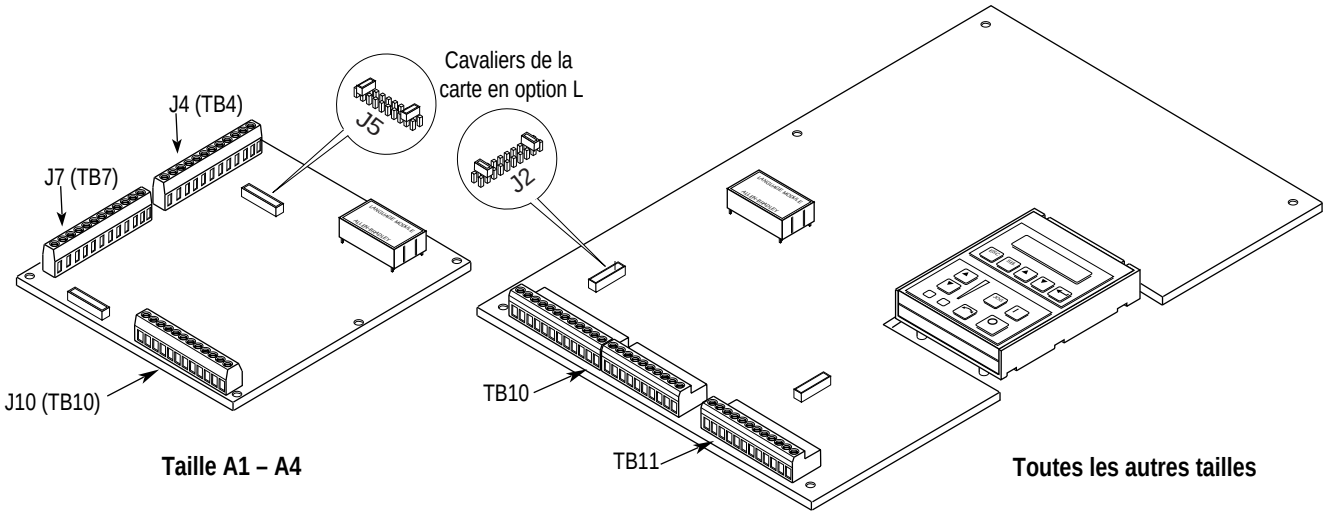
Ce guide de mise en route rapide résume les étapes de base nécessaires à l'installation, au démarrage et à la programmation du variateur de vitesse c.a. 1336 IMPACT. Les informations fournies NE PEUVENT EN AUCUN CAS REMPLACER celles du manuel utilisateur et ne peuvent être utilisées que par le personnel technique qualifié. Pour obtenir plus de détails sur les questions concernant d'autres applications et sur les précautions à prendre, consulter le manuel utilisateur du 1336 IMPACT (publication 1336 IMPACT-5.0).

Câblage électrique – TB1



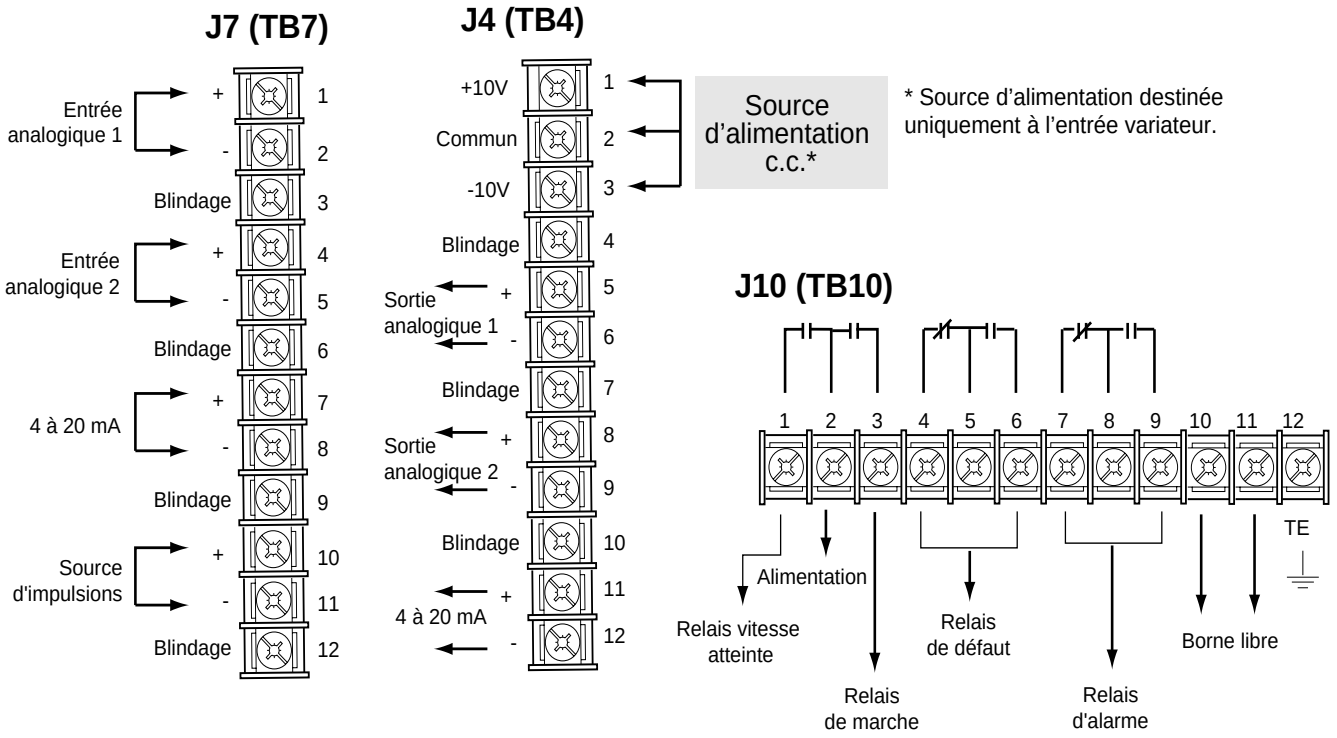
Le schéma indique les connexions communes à tous les variateurs.
Consulter le manuel utilisateur pour obtenir de plus amples renseignements.

Emplacement des cavaliers

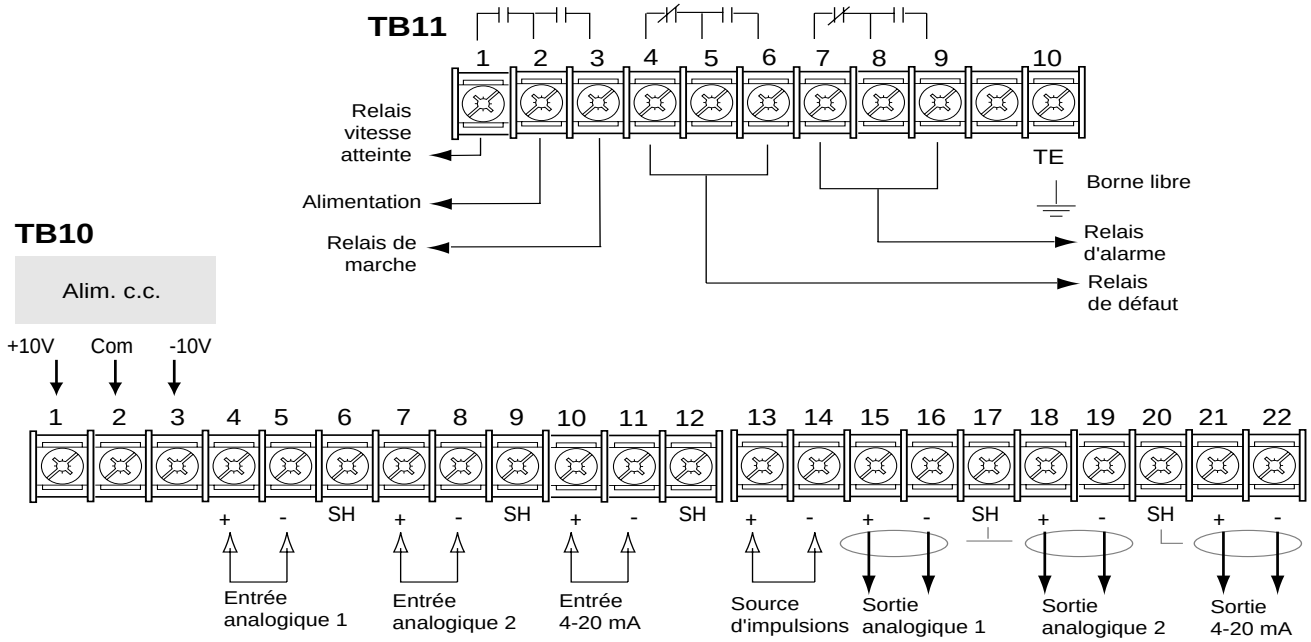


efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Câblage Entrées/Sorties (E/S) – Tailles A



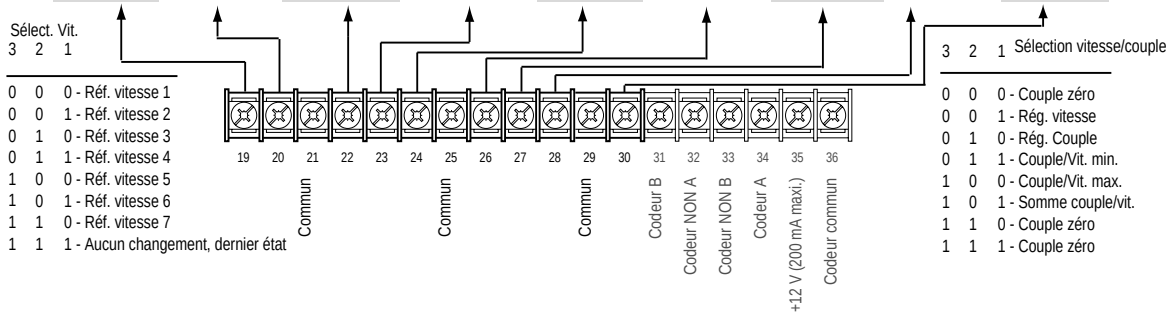
Câblage E/S – Toutes les autres tailles



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Carte en option L

1	Etat	Arrêt/RAZ faute	Etat	Etat	Etat	Etat	Etat	Etat	Validation
2	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arr./Av.	Impulsions	Faute ext.	Sél. Vit. 3	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
3	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arr./Av.	Type Arrêt	Faute ext.	Sél. Vit. 3	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
4	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arr./Av.	Accél. 2*/1	Faute ext.	Décél. 2*/1	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
5	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arr./Av.	Augm. MOP	Faute ext.	Réduct. MOP	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
6	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arr./Av.	Impulsions	Faute ext.	Local/À dist.	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
7	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arrière	Avant	Faute ext.	Impulsions	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
8	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arrière	Avant	Faute ext.	Sél. Vit. 3	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
9	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Augm. MOP	Réduct. MOP	Faute ext.	Sél. Vit. 3	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
10	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arrière	Avant	Faute ext.	Augm. MOP	Réduct. MOP	Sél. Vit. 1	Validation
11	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Accél. 1	Accél. 2	Faute ext.	Décél. 1	Décél. 2	Sél. Vit. 1	Validation
12	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Local/À dist.	Faute ext.	Sél. Vit. 3	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
13	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Type Arrêt	Faute ext.	Sél. Vit. 3	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
14	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Accél. 2*/1	Faute ext.	Décél. 2*/1	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
15	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Augm. MOP	Faute ext.	Réduct. MOP	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
16	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Local/À dist.	Faute ext.	Type Arrêt	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
17	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arr./Av.	Valid. Ajust. P	Faute ext.	Invalid. Rampe	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
18	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arr./Av.	Valid. flux	Faute ext.	Remise à zéro	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
19	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Vit./Couple 3	Vit./Couple 2	Faute ext.	Vit./Couple 1	Valid. Ajust. P	Sél. Vit. 1	Validation
20	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Vit./Couple 3	Vit./Couple 2	Faute ext.	Vit./Couple 1	Valid. flux	Sél. Vit. 1	Validation
21	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arrière	Avant	Faute ext.	Invalid. Rampe	Remise à zéro	Sél. Vit. 1	Validation
22	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Vit./Couple 3	Vit./Couple 2	Faute ext.	Vit./Couple 1	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
23	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Valid. Ajust. P	Faute ext.	Remise à zéro	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
24	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Valid. flux	Faute ext.	Remise à zéro	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
25	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Valid. Ajust. P	Faute ext.	Invalid. Rampe	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
26	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	Impulsions	Faute ext.	Sél. Vit. 3	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
27	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arr./Av.	Augm. MOP	Faute ext.	Réduct. MOP	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
28	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Augm. MOP	Réduct. MOP	Faute ext.	Sél. Vit. 3	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation
29	Démarrage	Arrêt/RAZ faute	Arrière	Avant	Faute ext.	Augm. MOP	Réduct. MOP	Sél. Vit. 1	Validation
30	Marche avant	Arrêt/RAZ faute	Marche arr.	MOP Incr	Faute ext.	Réduct. MOP	Sél. Vit. 2	Sél. Vit. 1	Validation


Sélect. Vit.
3 2 1
0 0 0 - Réf. vitesse 1
0 0 1 - Réf. vitesse 2
0 1 0 - Réf. vitesse 3
0 1 1 - Réf. vitesse 4
1 0 0 - Réf. vitesse 5
1 0 1 - Réf. vitesse 6
1 1 0 - Réf. vitesse 7
1 1 1 - Aucun changement, dernier état
19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36
Commun
Commun
Commun
Codeur B
Codeur NON A
Codeur NON B
Codeur A
+12 V (200 mA maxi.)
Codeur commun
3 2 1 Sélection vitesse/couple
0 0 0 - Couple zéro
0 0 1 - Rég. vitesse
0 1 0 - Rég. Couple
0 1 1 - Couple/Vit. min.
1 0 0 - Couple/Vit. max.
1 0 1 - Somme couple/vit.
1 1 0 - Couple zéro
1 1 1 - Couple zéro

Démarrage

La procédure de démarrage concerne seulement le réglage des valeurs les plus courantes ; elle s'effectue via le mode « Mise en route » [Startup] du 1336 IMPACT. Pour de plus amples renseignements, consulter le manuel utilisateur.

La procédure suivante a été élaborée et rédigée à l'intention des utilisateurs disposant d'un module interface opérateur (IHM). Les commandes externes et les signaux adéquats doivent être fournis aux utilisateurs sans IHM. Nous partons du principe que tous les paramètres ont conservé leur valeur par défaut.

ATTENTION : pour procéder aux étapes suivantes, le variateur doit être mis sous tension. Certaines tensions sont au potentiel de la ligne d'entrée. Afin d'éviter tout risque d'électrocution ou d'endommagement de votre équipement, seul le personnel qualifié peut effectuer les procédures suivantes. Il est recommandé de lire attentivement cette procédure avant de commencer. Si, lors du déroulement de la procédure, l'un des événements ne se produit pas, ne continuez pas. Couper l'alimentation électrique en déclenchant le sectionneur de dérivation et corriger le problème avant de continuer.

ATTENTION : afin d'éviter tout risque d'électrocution durant le câblage ou l'entretien du variateur de vitesse, vérifier que la tension des condensateurs de bus a été déchargée. Mesurer la tension du bus c.c. aux bornes + et - de TB1. Cette tension doit être égale à zéro.

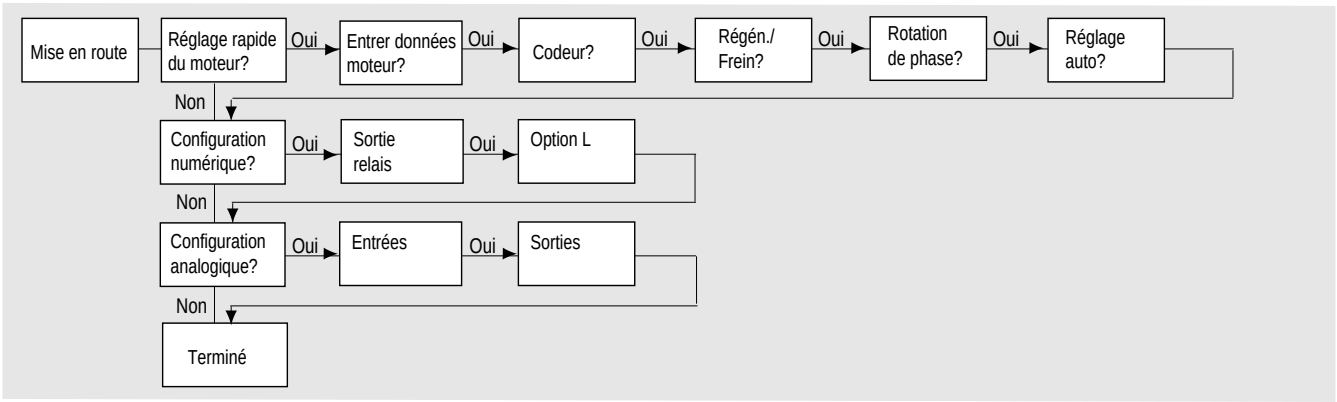
efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1. Vérifier si l'alimentation secteur et l'alimentation de commande correspondent aux valeurs nominales spécifiées pour le variateur.
2. Si une option L a été installée, vérifier si les contacts Arrêt et Validation sont présents. Si cette option n'a pas été installée, vérifier si les cavaliers ont été installés sur les broches 3, 4, 17 et 18 sur J5 des variateurs de taille A, ou sur J2 pour les variateurs de taille B et ultérieurs. Consulter la section Emplacement des cavaliers.
3. En cas d'utilisation d'Entrées/Sorties standard, vérifier que les cavaliers ont été correctement câblés.
4. Si une option analogique a été installée, vérifier que les paramètres ont été configurés de façon appropriée (consulter le manuel utilisateur).

ATTENTION : durant chacune des étapes suivantes, le moteur peut se mettre à tourner. Afin d'éviter tout accident, rotation inappropriée et endommagement de l'équipement, lire attentivement les instructions de chaque étape et procéder avec prudence.

5. Mettre le variateur sous tension, appliquer les tensions de commande. L'affichage à cristaux liquides doit s'allumer et afficher l'état du variateur « Arrêté » [Stopped] et une fréquence de sortie de « +0,00 Hz ». Si le variateur détecte un problème, un message relatif au défaut s'affiche. Enregistrer l'information, déconnecter la source d'alimentation et corriger l'origine du problème avant de continuer.
6. A partir de l'écran d'affichage d'état, appuyer sur la touche Entrée (ou sur toute autre touche). Le message « Choisir mode » apparaît. Appuyer sur la touche « Incrément » ou « Décrément » jusqu'à ce que le message « Mise en route » [Startup] s'affiche. Appuyer sur « Entrée » [Enter].

   Important : il est possible de répondre à toutes les questions par oui ou par non. Appuyer sur Entrée, puis sélectionner la valeur par défaut (« O » ou « N ») [Oui ou Non]. On peut modifier la sélection en appuyant sur la touche Incrément (ou Décrément). Appuyer sur Entrée pour effectuer une sélection. En choisissant « O », on accomplit les opérations de l'étape, et en choisissant « N » on passe directement à l'étape suivante. Le schéma ci-dessous illustre les différentes étapes.



   Important : il est recommandé de prendre connaissance des informations suivantes :

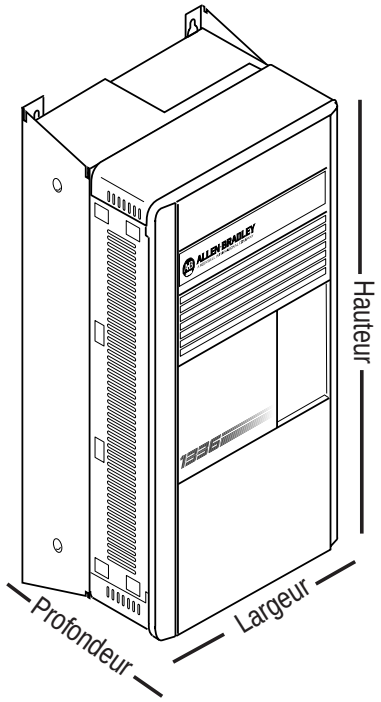
   - On peut sortir du mode « Mise en route » [Startup] à tout moment en appuyant sur ESC [Échap.] jusqu'à ce que l'état soit affiché. Pour repasser en mode « Mise en route », sélectionner simplement « Réinit. séquence » [Reset Sequence] pour recommencer à partir du début. Choisir « Continuer » [Continue] permet de reprendre à l'endroit où l'on s'était arrêté.
   - L'exécution de la dernière action d'une étape fait passer automatiquement à l'étape suivante.
   - Appuyer sur SEL [sélectionner] pour activer la deuxième ligne de l'affichage. Ce processus doit être suivi pour toutes les valeurs.
   - Appuyer sur la touche Incrément (ou Décrément) pour régler une valeur (sauter cette étape si la valeur est correcte). Appuyer sur Entrée pour enregistrer la nouvelle valeur ou pour sauvegarder la valeur existante. Appuyer à nouveau sur Entrée, pour passer à l'étape suivante (paramètre).

7. Mettre hors/sous tension afin d'activer les changements. Cette action met un terme à la procédure de « Mise en route assistée » [Assisted Startup]. Selon l'application, il peut s'avérer nécessaire d'effectuer d'autres programmations de paramètres et/ou de « Mise en route évoluée » [Advanced Startup]. Consulter le manuel utilisateur pour obtenir plus de détails.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Dimensions du variateur de vitesse

Afin de déterminer la taille du variateur, consulter l'illustration et le tableau suivants.



Taille	Largeur x Hauteur x Profondeur en millimètres (pouces)
A1	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 160,0 (6,30)
A2	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 180,5 (7,10)
A3	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 207,0 (8,15)
A4	260,0 (10,24) x 350,0 (13,78) x 212,0 (8,35)
B	276,4 (10,88) x 476,3 (18,75) x 225,0 (8,86)
C	301,8 (11,88) x 701,0 (27,60) x 225,0 (8,86)
D	381,5 (15,02) x 1240,0 (48,82) x 270,8 (10,66)
E-fermé	511,0 (20,12) x 1498,6 (59,00) x 477,5 (18,80)
E-ouvert	511,0 (20,12) x 1498,6 (59,00) x 372,6 (14,67)
F	762,0 (30,00) x 2286,0 (90,00) x 635,0 (25,00)
G	762,0 (30,00) x 2387,6 (94,0) x 635,0 (25,00)
H	1270,0 (50) x 2324,1 (91,50)① x 635,0 (25)

① Hauteur du ventilateur non comprise (635,0 (25,00)).

Fonctionnement avec module interface opérateur (IHM)

La programmation ou l'affichage des paramètres s'effectue en mode Programme ou Affichage, comme indiqué ci-dessous.

1. Dans le menu Affichage, appuyer sur pour afficher « Choisir Mode » [Choose Mode].
2. Appuyer sur ou sur pour afficher « Programme » [Program] (ou « Affichage » [Display]).

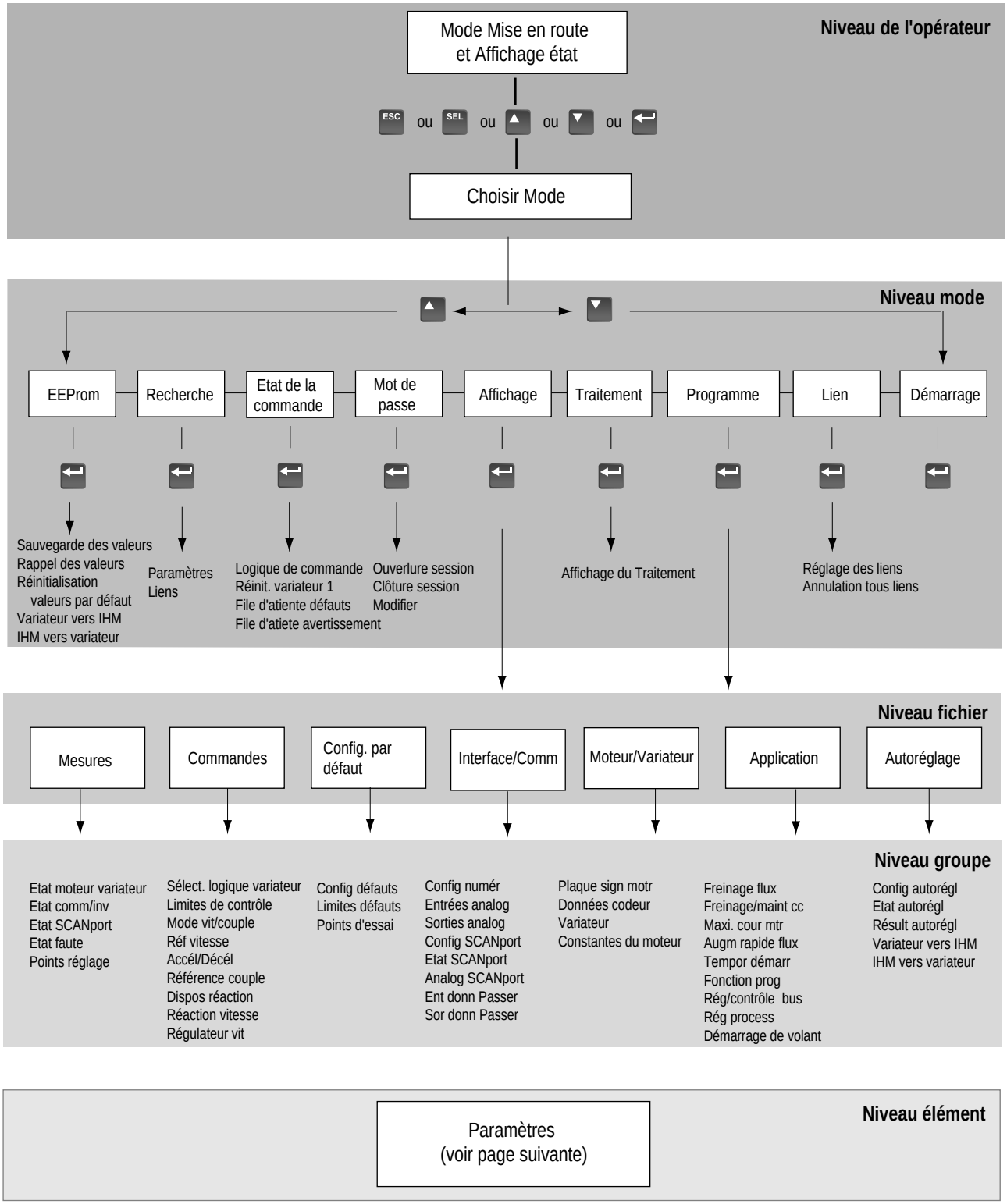
3. Appuyer sur .
4. Appuyer sur ou sur jusqu'à ce que le fichier désiré s'affiche.

5. Appuyer sur .
6. Appuyer sur ou sur jusqu'à ce que le groupe désiré s'affiche.

7. Appuyer sur .
8. Appuyer sur ou sur pour faire défiler jusqu'au paramètre voulu.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Structure du IHM



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Paramètres – Fichiers, groupes et éléments

Nom	N° réf.	Valeur min./max.
Mesures		
Etat moteur		
Vitesse moteur	81	-8 x BMS/+8 x BMS
Fréquence moteur	89	-250,000/+250,000 Hz
Intens moteur	83	0,0/6553,5 ampères
Tension moteur	85	0/+3000 volts
% tension moteur	234	0/800%
% couple moteur	86	-800,0/+800,0%
% flux moteur	88	12,5/100,0%
% puiss moteur	90	-800,0/+800,0%
Pos Asser Enc basse	227	0/65535
Pos Asser Enc haute	228	0/65535
Réf couple int	229	-800/+800%
Etat command/inv		
Tension bus cc	84	0/1000 volts
Etat entrées log	14	Sélection de bit
Etat command/inv	15	Sélection de bit
Etat comm/inv 2	196	Sélection de bit
Etat inv marche	16	Sélection de bit
Etat vit command	82	-8 x BMS/+8 x BMS
Etat lim couple	87	Sélection de bit
Sortie régul Vit	225	-300,0/+300,0%
Erreur vitesse	226	-8 x BMS/+8 x BMS
Etat SCANport		
Contr dir/réf	128	Sélection de bit
Contr dém/arrêt	129	Sélection de bit
Contr p à p 1/2	130	Sélection de bit
Contr ramp/réarm	131	Sélection de bit
Contr flux/régl	132	Sélection de bit
Etat faute		
Etat faute démarr	219	Sélection de bit
Etat faute Ncfg	220	Sélection de bit
Etat faute 1	221	Sélection de bit
Etat faute 2	222	Sélection de bit
Etat avertissement 1	223	Sélection de bit
Etat avertissement 2	224	Sélection de bit
Points réglage		
Données essai 1	92	-32768/+32767
Sél essai 1	93	0/65535
Données essai 2	94	-32768/+32767
Sél essai 2	95	0/65535
Commandes		
Sélect logique variateur		
Options logiques	17	Sélections de bit
Arrêt temporis	18	0,0/10,0 sec
Tol vitesse zéro	19	0,0 tr/min/8xBMS tr/min
Vit temp démarr	193	-0,1/+0,1 x BMS
Tempor démarr	194	0,0/10,0 sec
Limites contrôle		
Limite vit ar	40	-6xBMS tr/min/0,0 tr/min
Lim int nég mot	73	Calc/0,0%
Lim couple pos	74	0,0%/Calc
Lim couple nég	75	Calc/0,0%
Lim courant réac	76	-800,0%/0,0%
Lim taux chg int	77	Calc/200,0%
Intens max motr	195	0/1
Limite vit min	215	0,0/BMS tr/min
Mode vitesse/couple		
Sél mde vit/cple	68	0/5
Réf. vitesse		
Réf vitesse 1	29	-8x/+8xBMS tr/min
Echelle vit 1	30	-3,9999/+3,9999
Réf vitesse 2	31	-8x/+8xBMS tr/min
Réf vitesse 3	32	-8x/+8xBMS tr/min
Réf vitesse 4	33	-8x/+8xBMS tr/min
Réf vitesse 5	34	-8x/+8xBMS tr/min
Réf vitesse 6	35	-8x/+8xBMS tr/min
Réf vitesse 7	36	-8x/+8xBMS tr/min
Echelle vit 7	37	-3,9999/+3,9999
Vit pas à pas 1	38	-8x/+8xBMS tr/min
Vit pas à pas 2	39	-8x/+8xBMS tr/min
Accél/décél		
Temps accél 1	42	0,0/6553,5 sec
Temps accél 2	43	0,0/6553,5 sec
Temps décél 1	44	0,0/6553,5 sec
Temps décél 2	45	0,0/6553,5 sec
% courbe S	47	0,0/100,0%
Référence couple		
Réf couple 1	69	-800,0/+800,0%
% couple second	70	-200,00/+200,00%
Syst. réaction		
Type disp réac	64	1/3
Impuls/tr codeur	8	Calc/20000 ppr
Réaction Vitesse		
Réac vit proport	63	-32767/+32767
Sél filtre réac	65	0/4
Gain filtre réac	66	-5,00/+5,00
Bde pas fil réac	67	0,2/900,0 rad/sec
Fréq fil cpe-bde	185	5,0/135,0 Hz
Q filtre cpe-bde	186	2/500
Régulateur vit		
Inertie totale	157	0,01 sec/655,00 sec
Bde pas vit inv	161	0,00 rad/sec/Calc
Bcle vitesse Ki	158	0,0/4095,9
Bcle vitesse Kp	159	0,0/200,0
Bcle vitesse Kf	160	0,500/1,000
Bde pas fil err	162	Calc/1500,0 rad/sec
% réduction	46	0,0/25,5%
Config par défaut		
Config défauts		

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nom	N° réf.	Valeur min./max.
Limite vit av	71	0,0 tr/min/+6xBMS
Lim int pos mot	72	0,0/+6xBMS
Config défaut (suite)		
Sélect défaut 2	22	Sélection de bit
Sélect avert 2	23	Sélection de bit
Limites défaut		
Survit absolue	24	0,0 tr/min/BMS tr/min
Temp bloc moteur	25	0,1/3276,7 sec
% surch moteur	26	110,0/400,0%
ss-tens secteur	27	10,0/90,0%
Points réglage		
Données essai 1	92	-32768/+32768
Sél essai 1	93	0/65535
Données essai 2	94	-32768/+32767
Sél essai 2	95	0/65535
Interface/comm		
Config numér		
Config relais 1	114	0/38
Config relais 1	115	-800,0/+800,0%
Config relais 2	187	0/36
Pt régl relais 2	188	-800,0/+800,0
Config relais 3	189	0/36
Pt régl relais 3	190	-800,0/+800,0
Config relais 4	191	0/36
Pt régl relais 4	192	-800/+800,0%
Mode option L	116	1/25
Etat entr opt L	117	Sélection de bit
Incrémt pot man	118	0,0/BMS
Valeur pot man	119	0,0/BSMNA
Impuls par tr	120	500/2000
Fac éch ent imp	121	0,01/10,00
Dépl ent impuls	122	-BMS/+BMS
Valeur ent impul	123	0,0/+8xBMS
Entrées analog		
Val ent analog 1	96	-32767/+32767
Dépl ent anal 1	97	-19,980/+19,980 volts
Fac éch ent an 1	98	-16,000/+16,000
B ps fil en an 1	182	0,0/200,0 rad/sec
Val ent analog 2	99	-32767/+32767
Dépl ent anal 2	100	-19,980/+19,980 volts
Fac éch ent an 2	101	-16,000/+16,000
B ps fil en an 2	183	0,0/200,0 rad/sec
Valeur entrée mA	102	-32767/+32767
Dépl entrée mA	103	-32,000/+32,000 mA
Fac éch entr mA	104	-16,00
B pas fil ent mA	184	0,0/200,0 rad/sec
Sorties analog		
Valeur sort an 1	105	-32767/+32767
Dépl sort anal 1	106	-20,000/+20,000
Fac éch sort an 1	107	-1,000/+1,000
Valeur sort an 2	108	-32767/+32767
Dépl sort anal 2	109	-19,980/+19,980 volts

Nom	N° réf.	Valeur min./max.
Fac éch sortie mA	110	-1,000/+1,000
Valeur sortie mA	111	-32767/+32767
Dépl sortie mA	112	-32,000/+32,000 mA
Fac éch sortie mA	113	-1,000/+1,000
Config défaut	20	Sélection de bit
Config avert	21	Sélection de bit
Config SCANport		
Val com 2 fil Sp	181	Sélection de bit
Msq val SCANport	124	Sélection de bit
Masque dir/réf	125	Sélection de bit
Msq dém/p à p	126	Sélection de bit
Msq réar/cnf déf	127	Sélection de bit
Etat SCANport		
Contr dir/réf	128	Sélection de bit
Contr dém/arrêt	129	Sélection de bit
Contr p à p 1/2	130	Sélection de bit
Contr ramp/réarm	131	Sélection de bit
Contr flux/régl	132	Sélection de bit
Analog SCANport		
Sél en an 1 SP	133	1/16
Val ent an 1 SP	134	-32767/+32767
Ech ent an 1 SP	135	-1,000/+1,000
Sél ent an 2 SP	136	1/16
Val ant an 2 SP	137	-32767/+32767
Ech ent an 2 SP	138	-1,000/+1,000
Sort an SCANport	139	-32767/+32767
Passerelle Entrée données		
Entr données A1	140	-32767/+32767
Entr données A2	141	-32767/+32767
Entr données B1	142	-32767/+32767
Entr données B2	143	-32767/+32767
Entr données C1	144	-32767/+32767
Entr données C2	145	-32767/+32767
Entr données D1	146	-32767/+32767
Entr données D2	147	-32767/+32767
Passerelle Sortie données		
Sort données A1	148	-32767/+32767
Sort données A2	149	-32767/+32767
Sort données B1	150	-32767/+32767
Sort données B2	151	-32767/+32767
Sort données C1	152	-32767/+32767
Sort données C2	153	-32767/+32767
Sort données D1	154	-32767/+32767
Sort données D2	155	-32767/+32767

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nom	N° réf.	Valeur min./max.
Inverseur du moteur		
Plaque signalétique du moteur		
Puiss nominale	2	0,2 hp/2000,0 hp
Vitesse nominale	3	1 tr/min/1500 tr/min
Intens nominale	4	0,1 ampères/Calc
Tension nominale	5	75 volts/575 volts
Fréq nominale	6	1,0/250,0 Hz
Pôles moteur	7	2/2 pôles
Facteur service	9	1,00/2,00
Données de l'encodeur		
Impuls/tr codeur	8	Calc/2000 ppr
Variateur		
Fréquence MLI	10	1000 Hz/à partir du variat.
Intens inverseur	11	0,1 ampères/à.p.d.variat.
Tens inverseur	12	75/575 volts
Constantes du moteur		
Résistnce stator	166	0,00/100,00%
Inductance fuit	167	0,00/100,00%
Intensité flux	168	0,00/75,00%
Gain glissement	169	0,0/400,0%
Pôles moteur	7	2/40 pôles
Applications		
Freinage du flux		
Option bus/frein	13	Sélection de bit
Maintien de freinage cc		
Option bus/frein	13	Sélection de bit
Int freinage cc	79	0,0%/Calc
Temps frein cc	80	0,0/6553,5 sec
Intensité moteur 400%		
Intens max motr	195	0/1
Augmentation rapide flux		
Option bus/frein	13	Sélection de bit
Niv flux rapide	78	100,0%/Calc
Temporiastion démarrage		
Vit temp démarr	193	-0,1 x / +0,1 x BMS
Tempor démarr	194	0,0/10,0 sec
Fonction prog		
Entr fonction 1	198	Diffère
Masq/val fonct 1	199	Diffère
Sél éval fonct 1	200	0/17
Entr fonction 2	201	Diffère
Masq/val fonct 2	202	Diffère
Sél éval fonct 2	203	0/17
Entr fonction 3	204	Diffère
Masq/val fonct 3	205	Diffère
Sél éval fonct 3	206	0/17
Entr fonction 4	207	Diffère
Entr fonction 5	208	Diffère

Nom	N° réf.	Valeur min./max.
Sél fonction	212	0/27
Sort fonction 1	213	Diffère
Sort fonction 2	214	0/65535
Entr fonction 9	232	-32767/+32767
Entr fonction 10	233	-32767/+32767
Contrôle rég bus		
Option Bus/Frein	13	Sélection de bit
Réglage du processus		
Sort ajust proc	48	-800,0/+800,0%
Réf ajust proc	49	-800,0/+800,0%
Réac ajust proc	50	-800,0/+800,0%
Sélec ajust proc	51	Sélection de bit
Bde pas fil aj p	52	0,0/240,0 rad/sec
Charg ajust proc	53	-800,0/+800,0%
Ajust proc Ki	54	0,000/16,000
Ajust proc Kp	55	0,000/16,000
Lim inf aj proc	58	-800,0/+800,0%
Lim sup aj proc	59	-800,0/+800,0%
Gain sort aj pr	60	-8,000/+8,000
Régl vit ar max	61	-6 x /0,0 BMS tr/min
Régl vit av max	62	0,0 tr/min/+6xBMS tr/min
Démarrage volant		
Sél démarr volant	216	0/2
Vit démarr volant	217	P40/P41
Autoréglage		
Config autoréglage		
Sél autorégl/diag	173	Sélection de bit
Conf diag trans	172	Sélection de bit
Couple autorégl	164	250%/100,0%
Vitesse autorégl	165	0,3 x BMS/BMS
Etat autoréglage		
Etat autoréglage	156	Sélection de bit
Diag invers 1	174	Sélection de bit
Diag invers 2	175	Sélection de bit
Erreurs autorégl	176	Sélection de bit
Résultat autoréglage		
Résistnce stator	166	0,00/100,00%
Inductance fuit	167	0,00/100,00%
Intensité flux	168	0,00/75,00%
Gain glissement	169	0,0/400%
Inertie totale	157	0,0/655,00 sec
Bde pas vit inv	161	0,00/Calc rad/sec

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nom	N° réf.	Valeur min./max.	Nom	N° réf.	Valeur min./max.
Entr fonction 6	209	Diffère			
Entr fonction 7	210	Diffère			
Entr fonction 8	211	Sélection de bit			

Page intentionnellement laissée en blanc

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Rockwell Automation
Allen-Bradley

Allen-Bradley, a Rockwell Automation Business, has been helping its customers improve productivity and quality for more than 90 years. We design, manufacture and support a broad range of automation products worldwide. They include logic processors, power and motion control devices, operator interfaces, sensors and a variety of software. Rockwell is one of the world's leading technology companies.

Worldwide representation.

Argentina • Australia • Austria • Bahrain • Belgium • Brazil • Bulgaria • Canada • Chile • China, PRC • Colombia • Costa Rica • Croatia • Cyprus • Czech Republic • Denmark • Ecuador • Egypt • El Salvador • Finland • France • Germany • Greece • Guatemala • Honduras • Hong Kong • Hungary • Iceland • India • Indonesia • Ireland • Israel • Italy • Jamaica • Japan • Jordan • Korea • Kuwait • Lebanon • Malaysia • Mexico • Netherlands • New Zealand • Norway • Pakistan • Peru • Philippines • Poland • Portugal • Puerto Rico • Qatar • Romania • Russia-CIS • Saudi Arabia • Singapore • Slovakia • Slovenia • South Africa, Republic • Spain • Sweden • Switzerland • Taiwan • Thailand • Turkey • United Arab Emirates • United Kingdom • United States • Uruguay • Venezuela • Yugoslavia

Allen-Bradley Headquarters, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204 USA, Tel: (1) 414 382-2000 Fax: (1) 414 382-4444

Publication 1336 IMPACT-5.5FR – Mai 1999

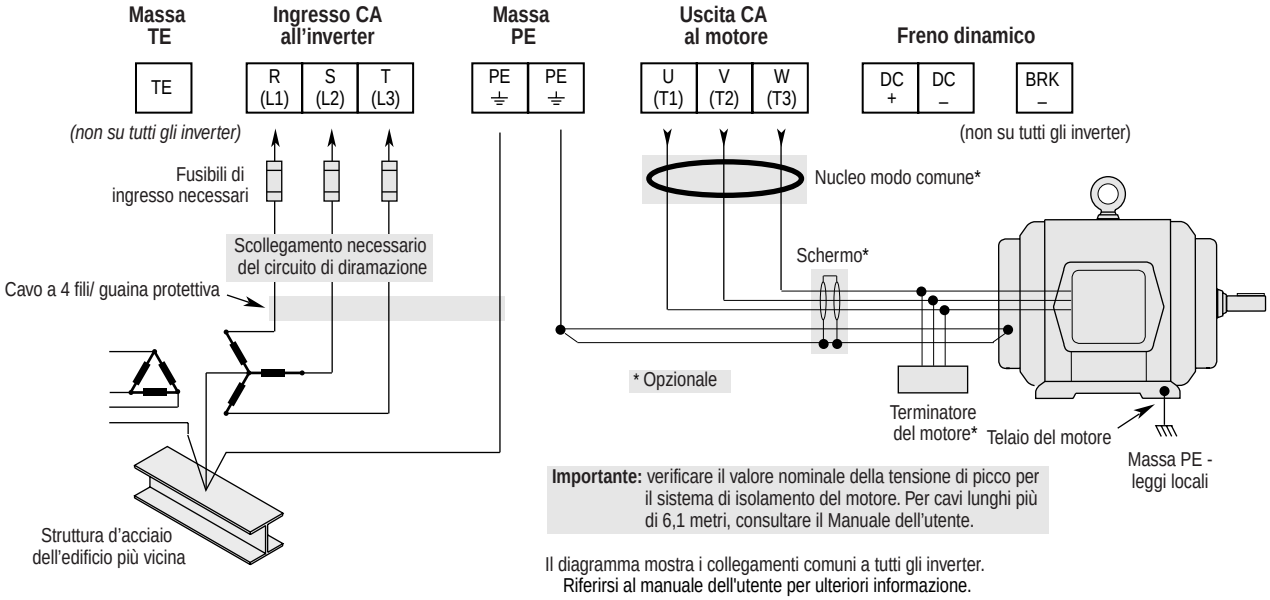
Copyright 1997 Rockwell Automation. Printed in

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1336 IMPACT Guida all'avviamento rapido

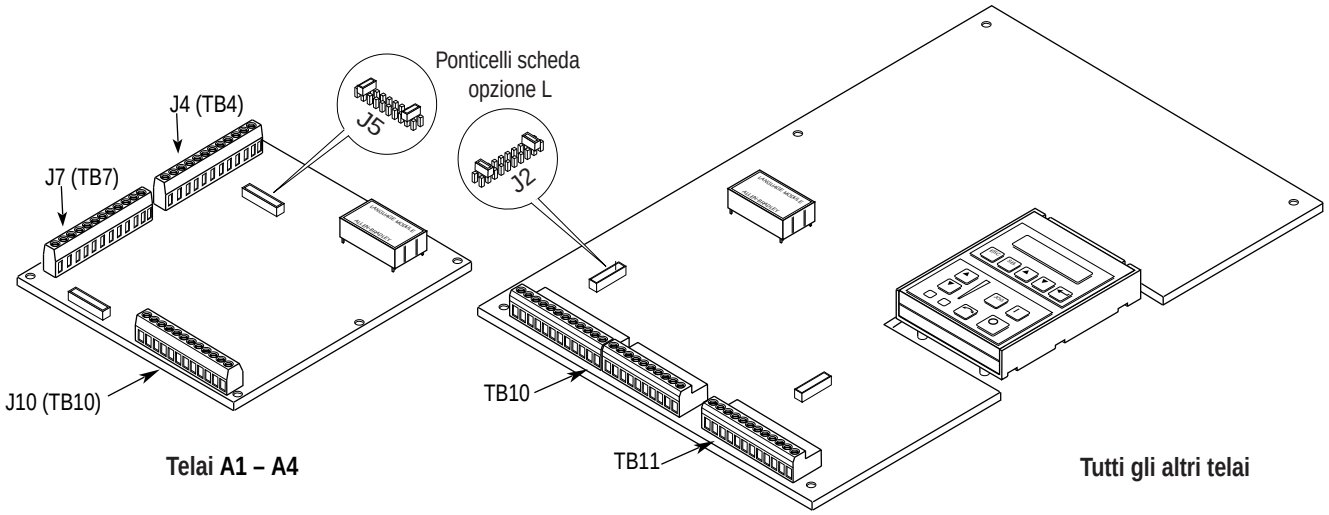
Questa Guida all'avviamento rapido riassume le operazioni di base necessarie per installare, avviare e programmare l'inverter CA a frequenza variabile 1336 IMPACT. Le informazioni qui contenute NON sostituiscono il Manuale dell'utente e sono rivolte esclusivamente al personale qualificato per la manutenzione dell'inverter. Per informazioni dettagliate su altre considerazioni per l'uso dell'inverter e le relative precauzioni, consultare il Manuale dell'utente di 1336 IMPACT (pubblicazione 1336 IMPACT-5.0).

Cablaggio – TB1



Il diagramma mostra i collegamenti comuni a tutti gli inverter.
Riferirsi al manuale dell'utente per ulteriori informazione.

Posizione dei ponticelli

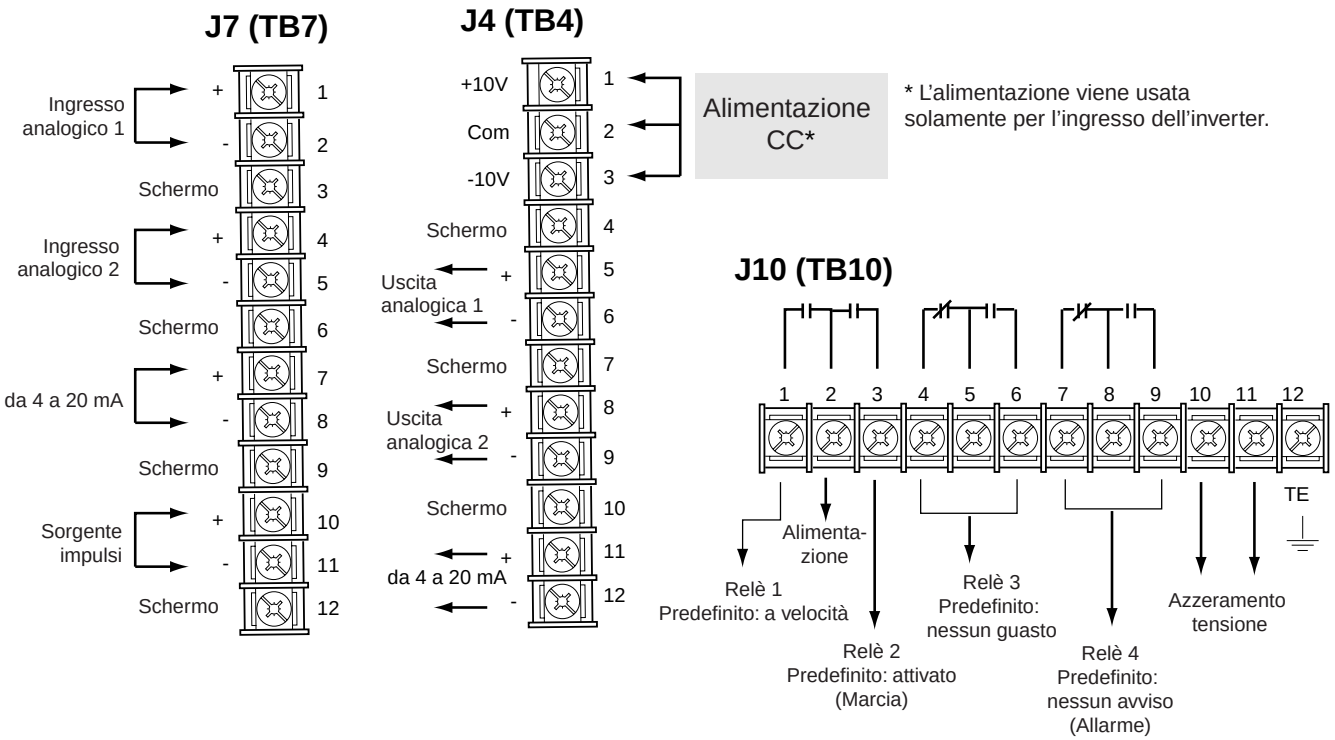


Telai A1 – A4

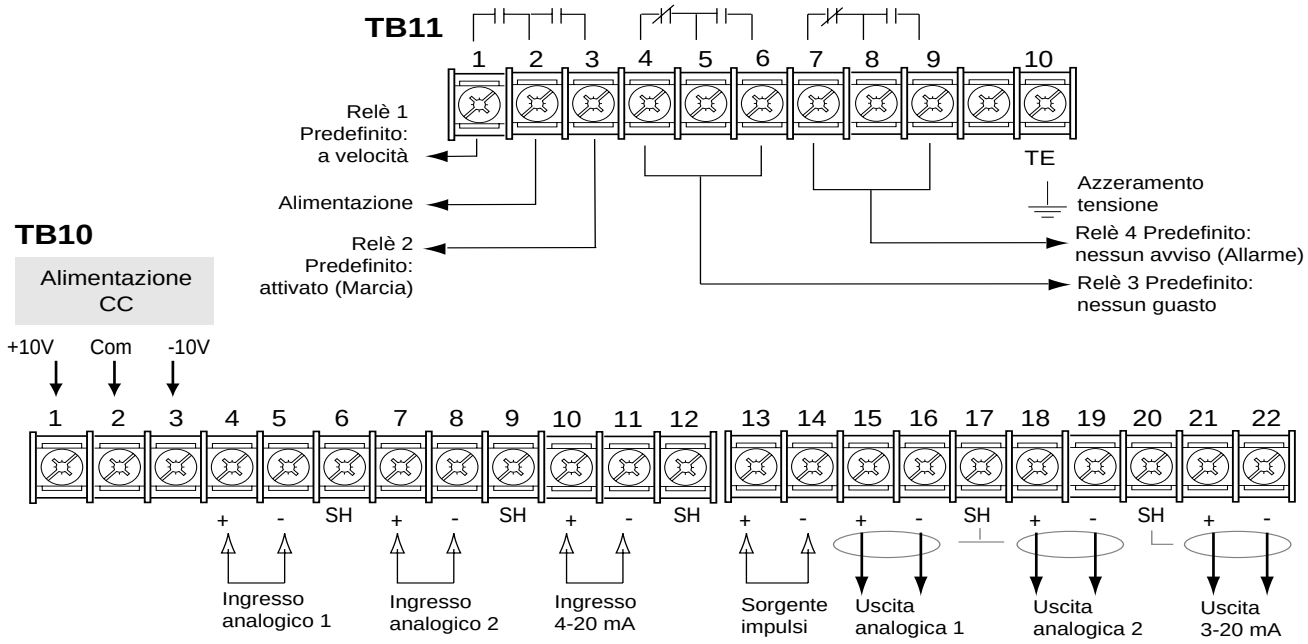
Tutti gli altri telai

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Cablaggio I/O – Telai A



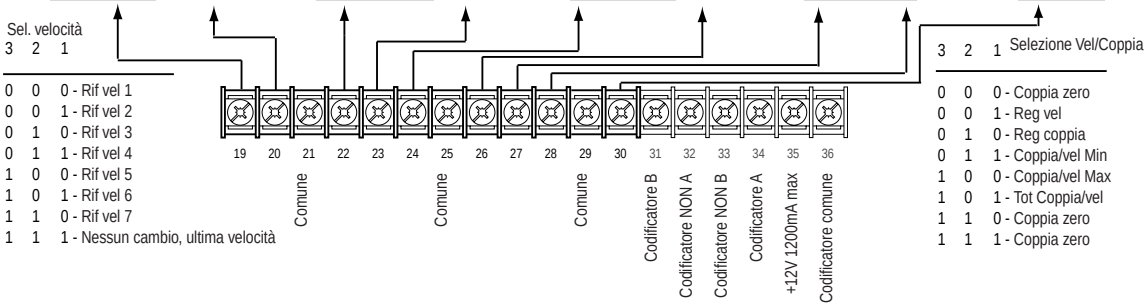
Cablaggio I/O – Tutti gli altri telai


TB11
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10
Relè 1 Predefinito: a velocità
Alimentazione
Relè 2 Predefinito: attivato (Marcia)
TE
Azzeramento tensione
Relè 4 Predefinito: nessun avviso (Allarme)
Relè 3 Predefinito: nessun guasto
TB10
Alimentazione CC
+10V Com -10V
1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22
+ - SH + - SH + - SH + - + - SH + - SH + -
Ingresso analogico 1
Ingresso analogico 2
Ingresso 4-20 mA
Sorgente impulsi
Uscita analogica 1
Uscita analogica 2
Uscita 3-20 mA

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Scheda opzione L

1	Stato	Stop/Elimina Guasto	Stato	Stato	Stato	Stato	Stato	Stato	Attiva
2	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa/Avanti	Impulsi	Gsto Est	Sel vel 3	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
3	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa/Avanti	Tipo arresto	Gsto Est	Sel vel 3	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
4	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa/Avanti	Accel 2*/1	Gsto Est	Decel 2*/1	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
5	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa/Avanti	Incr. MOP	Gsto Est	Decr. MOP	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
6	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa/Avanti	Impulsi	Gsto Est	Loc/Rem	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
7	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa	Avanti	Gsto Est	Impulsi	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
8	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa	Avanti	Gsto Est	Sel vel 3	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
9	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Incr. MOP	Decr. MOP	Gsto Est	Sel vel 3	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
10	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa	Avanti	Gsto Est	Incr. MOP	Decr. MOP	Sel vel 1	Attiva
11	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Accel 1	Accel 2	Gsto Est	Decel 1	Decel 2	Sel vel 1	Attiva
12	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Loc/Rem	Gsto Est	Sel vel 3	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
13	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Tipo arresto	Gsto Est	Sel vel 3	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
14	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Accel 2*/1	Gsto Est	Decel 2*/1	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
15	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Incr. MOP	Gsto Est	Decr. MOP	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
16	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Loc/Rem	Gsto Est	Tipo arresto	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
17	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa/Avanti	Attiva PTrim	Gsto Est	Dis Rampa	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
18	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa/Avanti	Attiva Flusso	Gsto Est	Azzera	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
19	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Vel/Coppia 3	Vel/Coppia 2	Gsto Est	Vel/Coppia 1	Attiva PTrim	Sel vel 1	Attiva
20	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Vel/Coppia 3	Vel/Coppia 2	Gsto Est	Vel/Coppia 1	Attiva Flusso	Sel vel 1	Attiva
21	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa	Avanti	Gsto Est	Dis Rampa	Azzera	Sel vel 1	Attiva
22	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Vel/Coppia 3	Vel/Coppia 2	Gsto Est	Vel/Coppia 1	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
23	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Attiva PTrim	Gsto Est	Azzera	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
24	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Attiva Flusso	Gsto Est	Azzera	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
25	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Attiva PTrim	Gsto Est	Dis Rampa	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
26	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Impulsi	Gsto Est	Sel vel 3	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
27	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa/Avanti	Incr. MOP	Gsto Est	Decr. MOP	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
28	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Incr. MOP	Decr. MOP	Gsto Est	Sel vel 3	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva
29	Avvio	Stop/Elimina Guasto	Inversa	Avanti	Gsto Est	Incr. MOP	Decr. MOP	Sel vel 1	Attiva
30	Marcia/Avanti	Stop/Elimina Guasto	Marcia inversa	Incr. MOP	Gsto Est	Decr. MOP	Sel vel 2	Sel vel 1	Attiva


Sel. velocità
3 2 1
0 0 0 - Rif vel 1
0 0 1 - Rif vel 2
0 1 0 - Rif vel 3
0 1 1 - Rif vel 4
1 0 0 - Rif vel 5
1 0 1 - Rif vel 6
1 1 0 - Rif vel 7
1 1 1 - Nessun cambio, ultima velocità
19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36
Comune
Comune
Comune
Codificatore B
Codificatore NON A
Codificatore NON B
Codificatore A
+12V 1200mA max
Codificatore comune
3 2 1 Selezione Vel/Coppia
0 0 0 - Coppia zero
0 0 1 - Reg vel
0 1 0 - Reg coppia
0 1 1 - Coppia/vel Min
1 0 0 - Coppia/vel Max
1 0 1 - Tot Coppia/vel
1 1 0 - Coppia zero
1 1 1 - Coppia zero

Avviamento

Questa procedura di avviamento illustra solamente i valori regolati più di frequente usando la modalità "Avviamento" dell'inverter 1336 IMPACT. Per informazioni dettagliate, consultare il Manuale dell'utente.

La procedura che segue è concepita per gli utenti che hanno installato il Modulo di interfaccia operatore (HIM). Gli utenti senza HIM dovranno fornire i rispettivi comandi e segnali esterni. Si presume inoltre che tutti i parametri siano sulle impostazioni predefinite di fabbrica.

ATTENZIONE: per eseguire le seguenti operazioni è necessario che l'inverter sia acceso. Alcune delle tensioni presenti sono al potenziale della linea in entrata. Per evitare il rischio di scossa elettrica o danni all'unità, la procedura seguente deve essere eseguita solamente da personale qualificato per la manutenzione dell'inverter. Leggere e capire l'intera procedura prima di iniziare. Se un evento non si verifica durante l'esecuzione della procedura, NON CONTINUARE. Interrompere l'alimentazione dell'inverter aprendo il dispositivo di scollegamento del circuito di diramazione e correggere il problema prima di continuare.

ATTENZIONE: per evitare il rischio di scossa elettrica mentre si effettuano i collegamenti dei fili elettrici o durante la manutenzione dell'inverter, accertarsi che sia stata scaricata la tensione sui condensatori del bus. Misurare la tensione CC del bus e i terminali + e - di TB1. La tensione deve essere zero

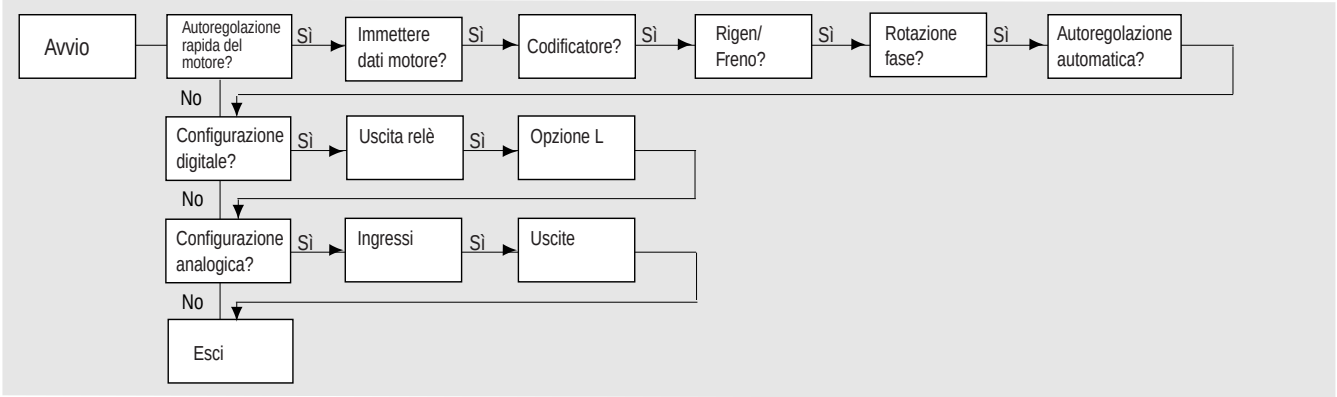
efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1. Verificare che la potenza CA di rete e la potenza dei controlli coincidano con la potenza nominale dell'inverter.
2. Se è installata l'opzione L, verificare che siano presenti gli ingressi dei dispositivi di blocco Arresto e Attiva. Se questa opzione non è installata, controllare che i ponticelli siano installati sui piedini 3 e 4, 17 e 18 di J5 sugli inverter Telaio A, oppure J2 sugli inverter Telaio B e superiore. Vedere Posizione dei ponticelli.
3. Se viene usato un I/O standard, verificare che i ponticelli siano collegati correttamente.
4. Se è installata l'Opzione Analogica, verificare che i parametri siano correttamente configurati (vedere il Manuale dell'utente).

ATTENZIONE: in tutte le operazioni seguenti, può verificarsi la rotazione del motore. Per proteggersi da potenziali infortuni, rotazione scorretta e possibili danni all'unità, leggere attentamente ogni operazione ed eseguirla con cautela.

5. Applicare la potenza CA e le tensioni dei controlli all'inverter. Il display a cristalli liquidi dovrebbe accendersi e visualizzare la condizione di "Arrestato" dell'inverter ed una frequenza di uscita di "+0,00 Hz". Se l'inverter rileva un guasto, il display mostra informazioni relative al guasto. Prendere nota di tali informazioni, rimuovere la potenza e, prima di continuare, correggere il guasto.
6. Dallo schermo della condizione dell'inverter, premere il tasto Invio (o un tasto qualsiasi). Viene visualizzato "Scegli modalità". Premere il tasto Incrementa (o Decrementa) fino a quando appare "Avvio". Premere Invio.

   Importante: a tutte le domande si risponde Sì o No. Premendo Invio viene selezionata la risposta predefinita ("S" o "N"). Premendo il tasto Incrementa (o Decrementa) la selezione viene cambiata. Premere Invio per selezionare. Selezionando "S" si può procedere con l'operazione; selezionando "N" si passa all'operazione successiva. La figura qui sotto mostra la sequenza delle operazioni.



   Importante: notare quanto segue:

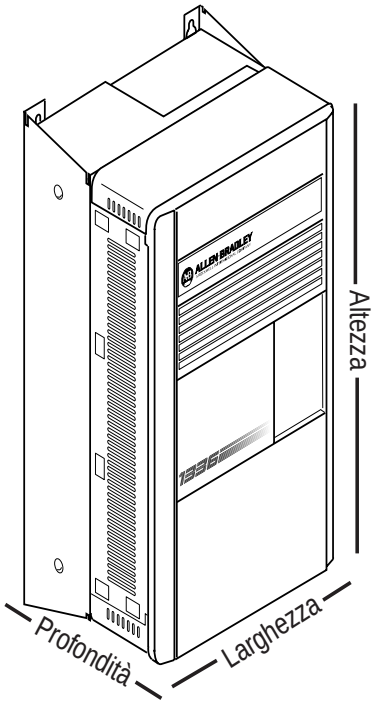
   - È possibile uscire dalla modalità "Avvio" in qualsiasi momento premendo ESC fino a quando appare Display Stato. Se si desidera passare di nuovo alla modalità "Avvio", selezionare "Azzera sequenza" per ricominciare dall'inizio. Selezionando "Continua" è possibile riprendere l'operazione dal punto in cui è stata interrotta.
   - Il completamento dell'ultima azione di qualsiasi operazione produce il passaggio all'operazione successiva.
   - Premendo SEL viene attivata la riga 2 del display. Questo deve essere fatto per tutti i valori.
   - Premere il tasto Incrementa (o Decrementa) per regolare un valore (saltare se il valore è quello corretto). Premere Invio per memorizzare il nuovo valore o per conservare il valore esistente. Premendo di nuovo Invio si passa all'operazione successiva (parametro).

7. Per rendere efficaci i cambiamenti, togliere e rinviare alimentazione. Con ciò si conclude la procedura "Avviamento guidato". A seconda della propria applicazione, può darsi sia necessaria una ulteriore programmazione di parametri e/o la procedura "Avviamento avanzato". Per informazioni, vedere il Manuale dell'utente.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Dimensioni dell'inverter

Per determinare la dimensione del proprio inverter, fare riferimento alla figura e alla tabella seguenti.



Telaio	Larghezza x Altezza x Profondità Millimetri
A1	215,9 x 290,0 x 160,0
A2	215,9 x 290,0 x 180,5
A3	215,9 x 290,0 x 207,0
A4	260,0 x 350,0 x 212,0
B	276,4 x 476,3 x 225,0
C	301,8 x 701,0 x 225,0
D	381,5 x 1240,0 x 270,8
E-Con custodia	511,0 x 1498,6 x 477,5
E-Aperto	511,0 x 1498,6 x 372,6
F	762,0 x 2286,0 x 635,0
G	762,0 x 2387,6 x 635,0
H	1270,0 x 2324,1① x 635,0

① L'altezza del ventilatore (635 mm) non è inclusa.

Funzionamento del Modulo di Interfaccia Operatore (HIM)

La programmazione o la visualizzazione dei parametri è possibile usando le modalità Programma o Visualizzazione, indicate qui sotto.

1. Da Display Stato, premere ↵ per visualizzare "Scegli modalità".

2. Premere ▲ o ▼ per visualizzare "Programma" (o "Display").

3. Premere ↵.

4. Premere ▲ o ▼ fino a quando appare il file desiderato.

5. Premere ↵.

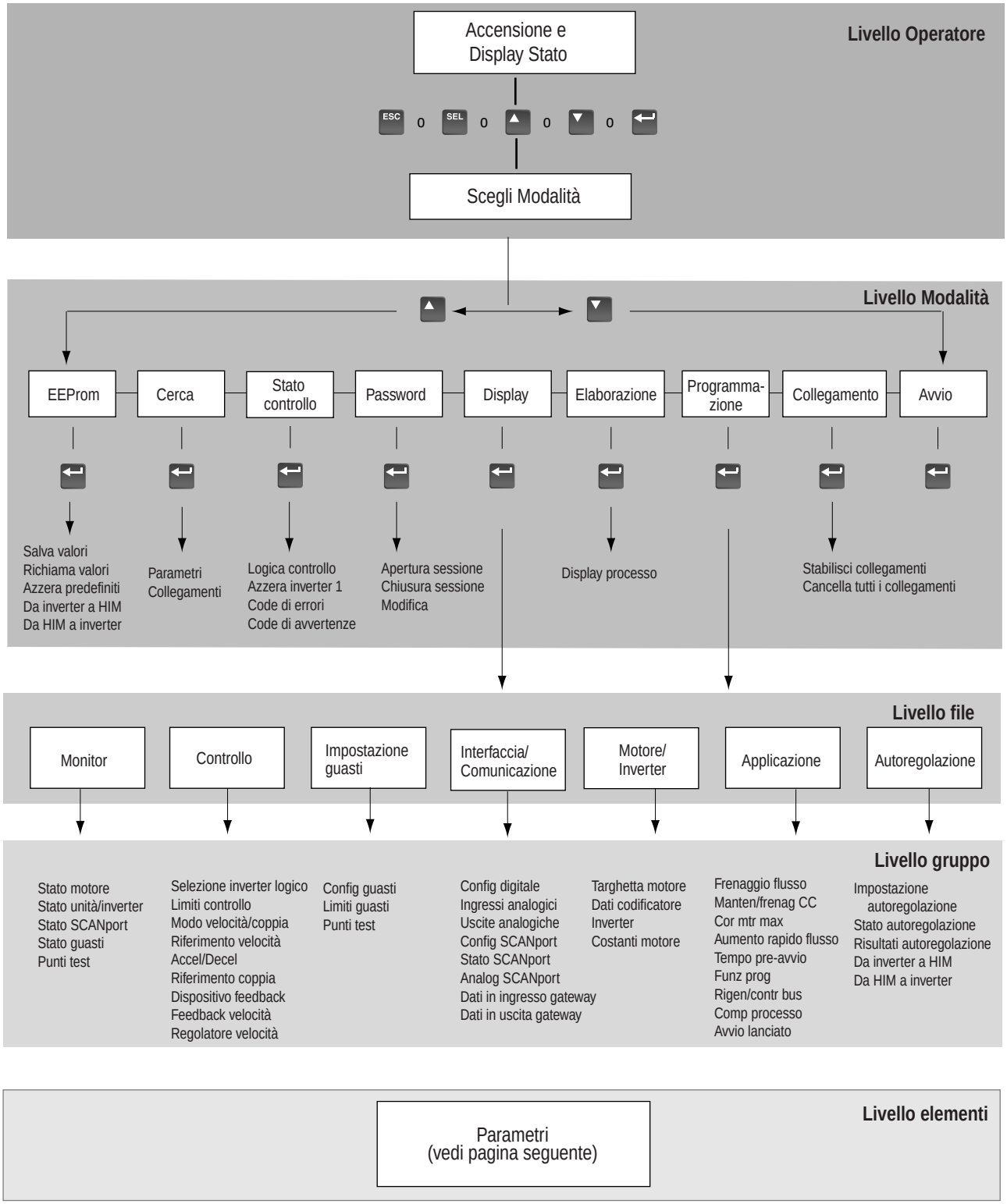
6. Premere ▲ o ▼ fino a quando appare il gruppo desiderato.

7. Premere ↵.

8. Premere ▲ o ▼ o per scorrere al parametro desiderato.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Struttura HIM



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Parametri – File, Gruppi ed Elementi

Nome	N.	Val. Min/Max
Monitor		
Stato del monitor		
Velocità motore	81	-8 x BMS/+8 x BMS
Frequenza motore	89	-250,000/+250,000 Hz
Corrente motore	83	0,0/6553,5 amps
Tensione motore	85	0/+3000 volts
% tensione motore	234	0/800%
% coppia motore	86	-800,0/+800,0%
% flusso motore	88	12,5/100,0%
% alim motore	90	-800,0/+800,0%
Rit Bs Pos Cod	227	0/65535
Rit Alto Pos Cod	228	0/65535
Rif Int Coppia	229	-800/+800%
Stato unità/inverter		
Tensione bus CC	84	0/1000 volts
Stat imp logica	14	Selezione bit
Stat unità/inverter	15	Selezione bit
Stat unit/inv 2	196	Selezione bit
Causa non funz	16	Selezione bit
Stato vel cmd	82	-8 x BMS/+8 x BMS
Stat lim coppia	87	Selezione bit
Usc Regol Veloc	225	-300,0/+300,0%
Errore Velocità	226	-8 x BMS/+8 x BMS
Stato SCANport		
Prop dir/rif	128	Selezione bit
Prop avv/arresto	129	Selezione bit
Prop jog1/jog2	130	Selezione bit
Pr ramp/eli gst	131	Selezione bit
Prop flusso/comp	132	Selezione bit
Stato guasti		
St Gua Acc.	219	Selezione bit
St Gua Non Conf	220	Selezione bit
St Guasto 1	221	Selezione bit
St Guasto 2	222	Selezione bit
Avvert Guasto 1	223	Selezione bit
Avvert Guasto 2	224	Selezione bit
Punti di test		
Dati test 1	92	-32768/+32767
Test 1	93	0/65535
Dati test 2	94	-32768/+32767
Test 2	95	0/65535
Controllo		
Selezione logica unità		
Opzioni logica	17	Selezione bit
Tipo pre-arresto	18	0,0/10,0 sec
Toll vel. zero	19	0,0 giri/min./8xBMS giri/min.
Vel pre-avvio	193	-0,1/+0,1 x BMS
Tpo pre-avvio	194	0,0/10,0 sec
Limiti controllo		
Vel. max ind.	40	-6xBMS giri/min./0,0 giri/min.
Lim neg cor mtr	73	Calc/0,0%
Lim posit coppia	74	0,0%/Calc
Lim negat coppia	75	Calc/0,0%
Lim alim rigen	76	-800,0%/0,0%
Lim tasso corren	77	Calc/200,0%
Corrente max mtr	195	0/1
Limite vel. min	215	0,0/BMS giri/min.
Modo velocità/coppia		
Sel modo vel/cop	68	0/5
Riferimento velocità		
Rif. vel. 1	29	-8x/+8xBMS giri/min.
Scala vel. 1	30	-3,9999/+3,9999
Rif. vel. 2	31	-8x/+8xBMS giri/min.
Rif. vel. 3	32	-8x/+8xBMS giri/min.
Rif. vel. 4	33	-8x/+8xBMS giri/min.
Rif. vel. 5	34	-8x/+8xBMS giri/min.
Rif. vel. 6	35	-8x/+8xBMS giri/min.
Rif. vel. 7	36	-8x/+8xBMS giri/min.
Scala vel. 7	37	-3,9999/+3,9999
Vel. jog 1	38	-8x/+8xBMS giri/min.
Vel. jog 2	39	-8x/+8xBMS giri/min.
Accel/Decel		
Tempo accel. 1	42	0,0/6553,5 sec
Tempo accel. 2	43	0,0/6553,5 sec
Tempo decel. 1	44	0,0/6553,5 sec
Tempo decel. 2	45	0,0/6553,5 sec
% curva S	47	0,0/100,0%
Riferimento coppia		
Rif. coppia 1	69	-800,0/+800,0%
% coppia slave	70	-200,00/+200,00%
Dispositivo feedback		
Tipo disp fdbk	64	1/3
Codificatore PPR	8	Calc/20000 ppr
Feedback velocità		
Fdb vel in scala	63	-32767/+32767
Sel filtro fdbk	65	0/4
Guad filtr fdbk	66	-5,00/+5,00
Banda filtr fdbk	67	0,2/900,0 rad/sec
Frq filtro intagl	185	5,0/135,0 Hz
Q filtro intaglio	186	2/500
Regolatore velocità		
Inerzia totale	157	0,01 sec/655,00 sec
Banda per vel	161	0,00 rad/sec/Calc
Ciclo vel. Ki	158	0,0/4095,9
Ciclo vel. Kp	159	0,0/200,0
Ciclo vel. Kf	160	0,500/1,000
Banda filtro err	162	Calc/1500,0 rad/sec
Percentuale scarto giri	46	0,0/25,5%
Impostazione guasti		
Config guasti		

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nome	Nome	Val. Min/Max	N.	Val. Min/Max
Vel. max av.	Scala An Out 2	0,0 giri/min./+6xBMS	110	-1,000/+1,000
	Valore Output mA	giri/min.	111	-32767/+32767
Lim pos cor mtr	Scarto Output mA	0,0/Max	112	-32,000/+32,000 mA
Config guasti (continua)	Scala Output mA		113	-1,000/+1,000
Errore 2	22	Selezione bit		
Avvertimento 2	23	Selezione bit		
Limiti guasti				
Sovravel. Assol	24	0,0 giri/min./BMS giri/min.		
Tempo pre-stallo	25	0,1/3276,7 sec		
% Sovrac motore	26	110,0/400,0%		
Sottovoltaggio	27	10,0/90,0%		
Punti di test				
Dati test 1	92	-32768/+32768		
Test 1	93	0/65535		
Dati test 2	94	-32768/+32767		
Test 2	95	0/65535		
Interf./Comun.				
Config digitale				
Config rel	114	0/38		
Config rel 1	115	-800,0/+800,0%		
Config rel 2	187	0/36		
Soglia rel 2	188	-800,0/+800,0		
Config rel 3	189	0/36		
Soglia rel 3	190	-800,0/+800,0		
Config rel 4	191	0/36		
Soglia rel 4	192	-800/+800,0%		
Modo opzione L	116	1/25		
Stat Input Opz L	117	Selezione bit		
Incremento MOP	118	0,0/BMS		
Valore MOP	119	0,0/BSMNA		
Impulsi per giro	120	500/2000		
Scala impulsi	121	0,01/10,00		
Scarto impulsi	122	-BMS/+BMS		
Valore impulsi	123	0,0/+8xBMS		
Input analogici				
Valore An In 1	96	-32767/+32767		
Scarto An In 1	97	-19,980/+19,980 volts		
Scala An In 1	98	-16,000/+16,000		
Bda ftro An In 1	182	0,0/200,0 rad/sec		
Valore An In 2	99	-32767/+32767		
Scarto An In 2	100	-19,980/+19,980 volts		
Scala An In 2	101	-16,000/+16,000		
Bda ftro An In 2	183	0,0/200,0 rad/sec		
Valore Input mA	102	-32767/+32767		
Scarto Input mA	103	-32,000/+32,000 mA		
Scala Input mA	104	-16,00		
Bda filtro in mA	184	0,0/200,0 rad/sec		
Output analogici				
Valore An Out 1	105	-32767/+32767		
Scarto An Out 1	106	-20,000/+20,000		
Scala An Out 1	107	-1,000/+1,000		
Valore An Out 2	108	-32767/+32767		
Scarto An Out 2	109	-19,980/+19,980 volts		

Nome	Nome	Val. Min/Max	N.	Val. Min/Max
Errore 1	20	Selezione bit		
Avvertimento 1	21	Selezione bit		
Config SCANport				
Fili SP 2	181	Selezione bit		
Maschera abil SP	124	Selezione bit		
Maschera dir/rif	125	Selezione bit		
Masch avvio/jog	126	Selezione bit		
Msch eli gst/res	127	Selezione bit		
Stato Scanport				
Prop dir/rif	128	Selezione bit		
Prop avv/arresto	129	Selezione bit		
Jog1/Jog2	130	Selezione bit		
Pr ramp/eli gst	131	Selezione bit		
Prop flusso/comp	132	Selezione bit		
Analog SCANport				
SP An In 1	133	1/16		
Val SP An In 1	134	-32767/+32767		
Scala SP An In 1	135	-1,000/+1,000		
SP An In 2	136	1/16		
Val SP An In 2	137	-32767/+32767		
Scala SP An In 2	138	-1,000/+1,000		
Output anal. SP	139	-32767/+32767		
Inp dati gateway				
Dati Input A1	140	-32767/+32767		
Dati Input A2	141	-32767/+32767		
Dati Input B1	142	-32767/+32767		
Dati Input B2	143	-32767/+32767		
Dati Input C1	144	-32767/+32767		
Dati Input C2	145	-32767/+32767		
Dati Input D1	146	-32767/+32767		
Dati Input D2	147	-32767/+32767		
Out dati gateway				
Dati Output A1	148	-32767/+32767		
Dati Output A2	149	-32767/+32767		
Dati Output B1	150	-32767/+32767		
Dati Output B2	151	-32767/+32767		
Dati Output C1	152	-32767/+32767		
Dati Output C2	153	-32767/+32767		
Dati Output D1	154	-32767/+32767		
Dati Output D2	155	-32767/+32767		

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nome	N.	Valore Min/Max
Motore/Inverter		
Targhetta motore		
HP su targhetta	2	0,2 hp/2000,0 hp
RPM su targhetta	3	1 giri/min./1500 giri/min.
Amp su targhetta	4	0,1 amps/Calc
Volt su targhetta	5	75 volts/575 volts
Hz su targhetta	6	1,0/250,0 Hz
Poli motore	7	2/40 poli
Fattore servizio	9	1,00/2,00
Dati codificatore		
Codificatore PPR	8	Calc/2000 ppr
Inverter		
Frequenza PWM	10	1000 Hz/Da inverter
Amp inverter	11	0,1 amps/Da inverter
Volt inverter	12	75/575 volts
Costanti motore		
Resist. Statore	166	0,00/100,00%
Indutt. Dispers.	167	0,00/100,00%
Corrente flusso	168	0,00/75,00%
Guad scorrimento	169	0,0/400,0%
Poli motore	7	2/40 poli
Applicazione		
Frenaggio flusso		
Opz bus/frenagg	13	Selezione bit
Manten/frenagg CC		
Opz bus/frenagg	13	Selezione bit
Corrente fren CC	79	0,0%/Calc
Tempo frenagg CC	80	0,0/6553,5 sec
Cor mtr 400%		
Corrente max mtr	195	0/1
Aum rapido flus		
Opz bus/frenagg	13	Selezione bit
Liv flusso rapid	78	100,0%/Calc
Tempo pre-avvio		
Vel pre-avvio	193	-0,1 x / +0,1 x BMS
Tpo pre-avvio	194	0,0/10,0 sec
Funzione Prog		
Input funzione 1	198	Variabile
Masch/val funz 1	199	Variabile
Sel valut funz 1	200	0/17
Input funzione 2	201	Variabile
Masch/val funz 2	202	Variabile
Sel valut funz 2	203	0/17
Input funzione 3	204	Variabile
Masch/val funz 3	205	Variabile
Sel valut funz 3	206	0/17
Input funzione 4	207	Variabile
Input funzione 5	208	Variabile
Input funzione 6	209	Variabile

Nome	N.	Valore Min/Max
Selez funzione	212	0/27
Output funz 1	213	Variabile
Output funz 2	214	0/65535
Input funzione 9	232	-32767/+32767
Input funzione 10	233	-32767/+32767
Rigen/contr bus		
Opz bus/frenagg	13	Selezione bit
Comp. Processo		
Uscita compens.	48	-800,0/+800,0%
Rif. compens.	49	-800,0/+800,0%
Fdbk compens.	50	-800,0/+800,0%
Selez. Compens.	51	Selezione bit
Banda filt comp	52	0,0/240,0 rad/sec
Precaric compens	53	-800,0/+800,0%
Ki compensazione	54	0,000/16,000
Kp compensazione	55	0,000/16,000
Limite inf comp	58	-800,0/+800,0%
Limite sup comp	59	-800,0/+800,0%
Guad usc compen	60	-8,000/+8,000
Comp vel max ind	61	-6 x /0,0 BMS giri/min.
Comp vel max av	62	0,0 giri/min./+6xBMS giri/min.
Avvio lanciato		
Selez Avvio Vel	216	0/2
Veloc Avvio Vel	217	P40/P41
Autoregolazione		
Impost. Autoreg		
Sel autoreg/diag	173	Selezione bit
Config trns diag	172	Selezione bit
Coppia autoreg	164	250%/100,0%
Vel. autoreg	165	0,3 x BMS/BMS
Stato autoreg		
Stato autoregol	156	Selezione bit
Diag invert 1	174	Selezione bit
Diag invert 2	175	Selezione bit
Errori autoreg	176	Selezione bit
Risult autoreg		
Resist. Statore	166	0,00/100,00%
Indutt. Dispers	167	0,00/100,00%
Corrente flusso	168	0,00/75,00%
Guad scorrim	169	0,0/400%
Inerzia totale	157	0,0/655,00 sec
Banda per vel.	161	0,00/Calc rad/sec

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nome	N.	Valore Min/Max	Nome	N.	Valore Min/Max
Input funzione 7	210	Variabile			
Input funzione 8	211	Selezione bit			

Questa pagina è stata lasciata intenzionalmente in bianco

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Rockwell Automation
Allen-Bradley

Allen-Bradley, a Rockwell Automation Business, has been helping its customers improve productivity and quality for more than 90 years. We design, manufacture and support a broad range of automation products worldwide. They include logic processors, power and motion control devices, operator interfaces, sensors and a variety of software. Rockwell is one of the world's leading technology companies.

Worldwide representation.

Argentina • Australia • Austria • Bahrain • Belgium • Brazil • Bulgaria • Canada • Chile • China, PRC • Colombia • Costa Rica • Croatia • Cyprus • Czech Republic • Denmark • Ecuador • Egypt • El Salvador • Finland • France • Germany • Greece • Guatemala • Honduras • Hong Kong • Hungary • Iceland • India • Indonesia • Ireland • Israel • Italy • Jamaica • Japan • Jordan • Korea • Kuwait • Lebanon • Malaysia • Mexico • Netherlands • New Zealand • Norway • Pakistan • Peru • Philippines • Poland • Portugal • Puerto Rico • Qatar • Romania • Russia-CIS • Saudi Arabia • Singapore • Slovakia • Slovenia • South Africa, Republic • Spain • Sweden • Switzerland • Taiwan • Thailand • Turkey • United Arab Emirates • United Kingdom • United States • Uruguay • Venezuela • Yugoslavia

Allen-Bradley Headquarters, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204 USA, Tel: (1) 414 382-2000 Fax: (1) 414 382-4444

Pubblicazione 1336 IMPACT-5.5IT – maggio 1999

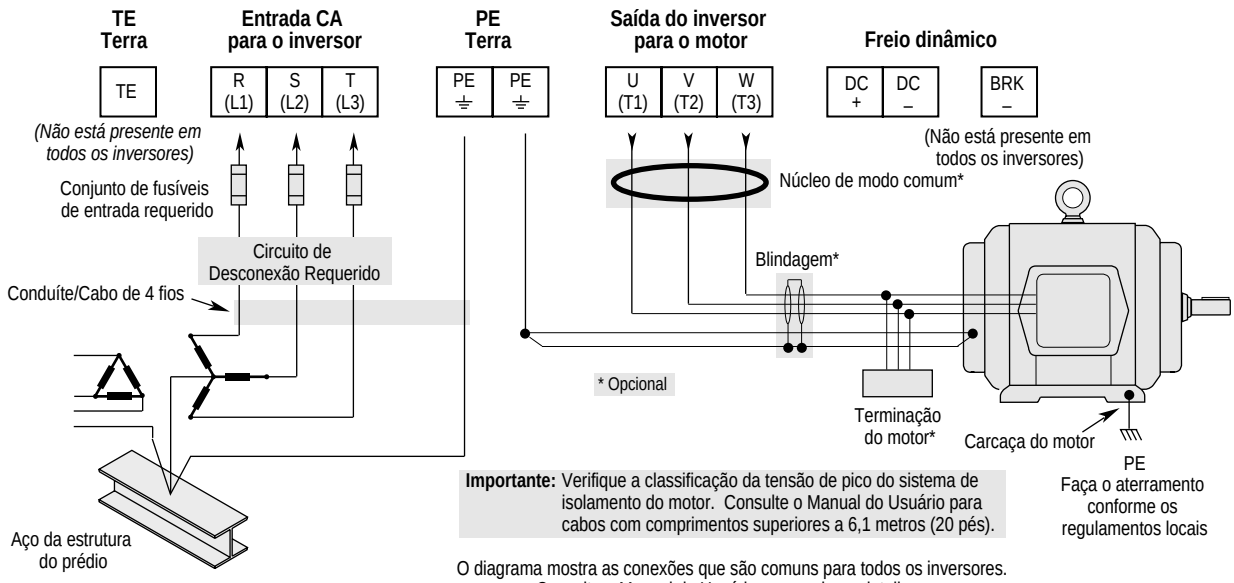
Copyright 1997 Rockwell Automation. Printed in

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Guia de Inicialização Rápida 1336 IMPACT

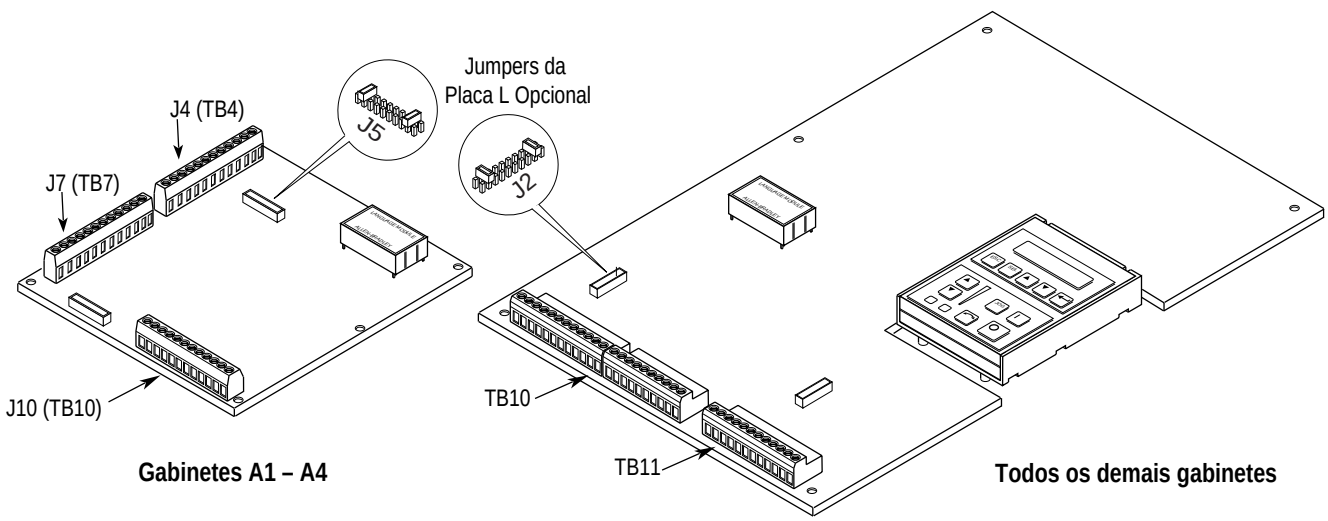
Este Guia de Inicialização Rápida resume as etapas necessárias para instalar, inicializar e programar o Inversor de Freqüência Ajustável CA 1336 IMPACT. As informações fornecidas NÃO substituem o Manual do Usuário e destinam-se unicamente ao pessoal qualificado de manutenção de inversores. Consulte o Manual do Usuário do 1336 IMPACT (publicação 1336 IMPACT-5.0) para maiores detalhes sobre outras considerações das aplicações e precauções relacionadas.

Fiação de Alimentação – TB1



O diagrama mostra as conexões que são comuns para todos os inversores. Consulte o Manual do Usuário para maiores detalhes.

Localização dos Jumpers

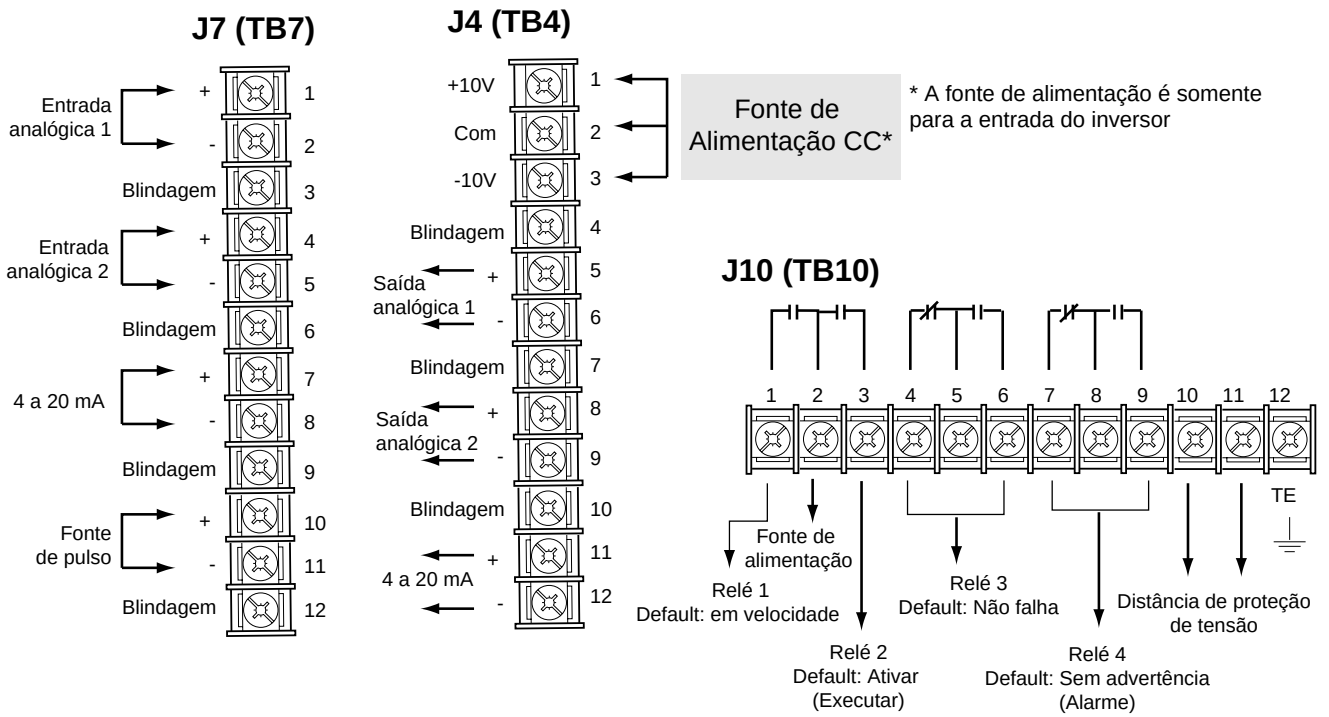


Gabinetes A1 – A4

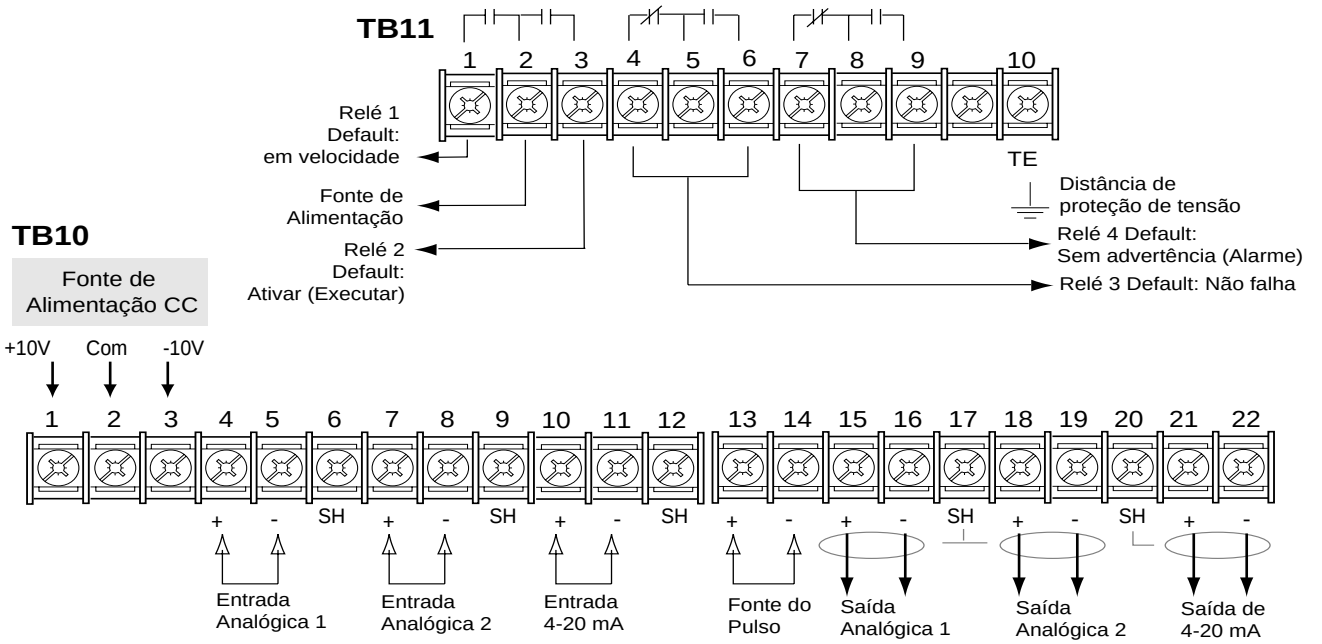
Todos os demais gabinetes

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Fiação E/S – Gabinete - A



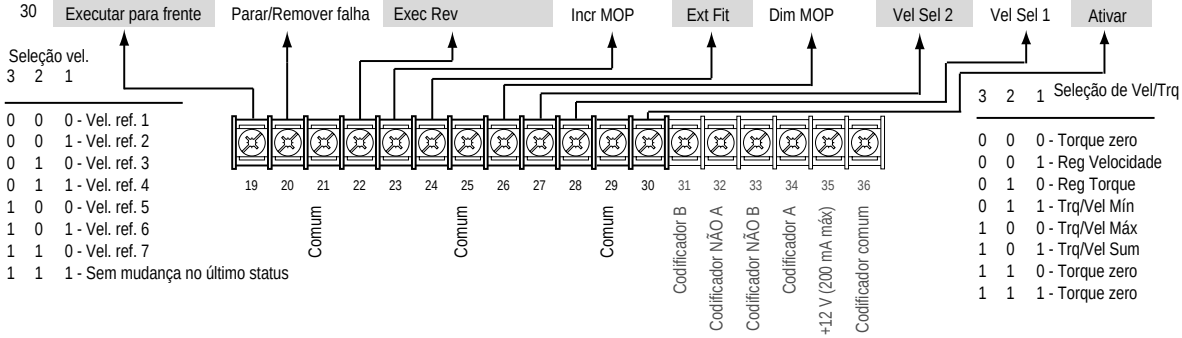
Fiação E/S – Todos os demais gabinetes



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Placa L Opcional

1	Status	Parar/Remover falha	Status	Status	Status	Status	Status	Status	Ativar
2	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Jog	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
3	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Tipo Parada	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
4	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Acel 2*/1	Ext Fit	Desac 2*/1	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
5	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Incr MOP	Ext Fit	Dim MOP	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
6	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Jog	Ext Fit	Loc/Rem	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
7	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Jog	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
8	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
9	Partida	Parar/Remover falha	Incr MOP	Dim MOP	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
10	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Incr MOP	Dim MOP	Vel Sel 1	Ativar
11	Partida	Parar/Remover falha	Acel 1	Acel 2	Ext Fit	Desac 1	Desac 2	Vel Sel 1	Ativar
12	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Loc/Rem	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
13	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Tipo Parada	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
14	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Acel 2*/1	Ext Fit	Desac 2*/1	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
15	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Incr MOP	Ext Fit	Dim MOP	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
16	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Loc/Rem	Ext Fit	Tipo Parada	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
17	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	PTrim En	Ext Fit	Desac Rampa	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
18	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Fluxo Ativ	Ext Fit	Reaj	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
19	Partida	Parar/Remover falha	Vel/Trq 3	Vel/Trq 2	Ext Fit	Vel/Trq 1	PTrim En	Vel Sel 1	Ativar
20	Partida	Parar/Remover falha	Vel/Trq 3	Vel/Trq 2	Ext Fit	Vel/Trq 1	Fluxo Ativ	Vel Sel 1	Ativar
21	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Desac Rampa	Reaj	Vel Sel 1	Ativar
22	Partida	Parar/Remover falha	Vel/Trq 3	Vel/Trq 2	Ext Fit	Vel/Trq 1	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
23	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	PTrim En	Ext Fit	Reaj	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
24	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Fluxo Ativ	Ext Fit	Reaj	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
25	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	PTrim En	Ext Fit	Desac Rampa	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
26	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Jog	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
27	Partida	Parar/Remover falha	Para trás/Para frente	Incr MOP	Ext Fit	Dim MOP	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
28	Partida	Parar/Remover falha	Incr MOP	Dim MOP	Ext Fit	Vel Sel 3	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar
29	Partida	Parar/Remover falha	Reverso	Para frente	Ext Fit	Incr MOP	Dim MOP	Vel Sel 1	Ativar
30	Executar para frente	Parar/Remover falha	Exec Rev	Incr MOP	Ext Fit	Dim MOP	Vel Sel 2	Vel Sel 1	Ativar


Seleção vel.
3 2 1
0 0 0 - Vel. ref. 1
0 0 1 - Vel. ref. 2
0 1 0 - Vel. ref. 3
0 1 1 - Vel. ref. 4
1 0 0 - Vel. ref. 5
1 0 1 - Vel. ref. 6
1 1 0 - Vel. ref. 7
1 1 1 - Sem mudança no último status
19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36
Comum
Comum
Comum
Codificador B
Codificador NÃO A
Codificador NÃO B
Codificador A
+12 V (200 mA máx)
Codificador comum
3 2 1 Seleção de Vel/Trq
0 0 0 - Torque zero
0 0 1 - Reg Velocidade
0 1 0 - Reg Torque
0 1 1 - Trq/Vel Mín
1 0 0 - Trq/Vel Máx
1 0 1 - Trq/Vel Sum
1 1 0 - Torque zero
1 1 1 - Torque zero

Start-up

Este procedimento de start-up abrange os valores mais comuns utilizando-se o modo de start-up do 1336 IMPACT. Consulte o Manual do Usuário para informações detalhadas.

O procedimento a seguir foi escrito para os usuários que possuem a Interface de Operação e Programação instalada. Para usuários sem a interface, deve-se fornecer os respectivos sinais e comandos externos. Considera-se também que todos os parâmetros estejam nos valores definidos de fábrica.

ATENÇÃO: É necessário fornecer alimentação para o inversor para realizar o seguinte procedimento. Algumas das tensões presentes estão no potencial da linha de entrada. Somente pessoas qualificadas na manutenção devem realizar o procedimento a seguir, para evitar o perigo de choques ou danos no equipamento. Antes de iniciar, leia e compreenda completamente o procedimento. Se não ocorrer um evento durante a realização desse procedimento, NÃO prossiga. Remova a alimentação abrindo o circuito de desconexão e corrija o problema antes de continuar.

ATENÇÃO: Verifique se a tensão nos capacitores de barramento está descarregada a fim de evitar o perigo de choque elétrico ao fazer a fiação ou manutenção do inversor. Meça a tensão do barramento CC nos terminais + e – do TB1. A tensão deve ser zero.

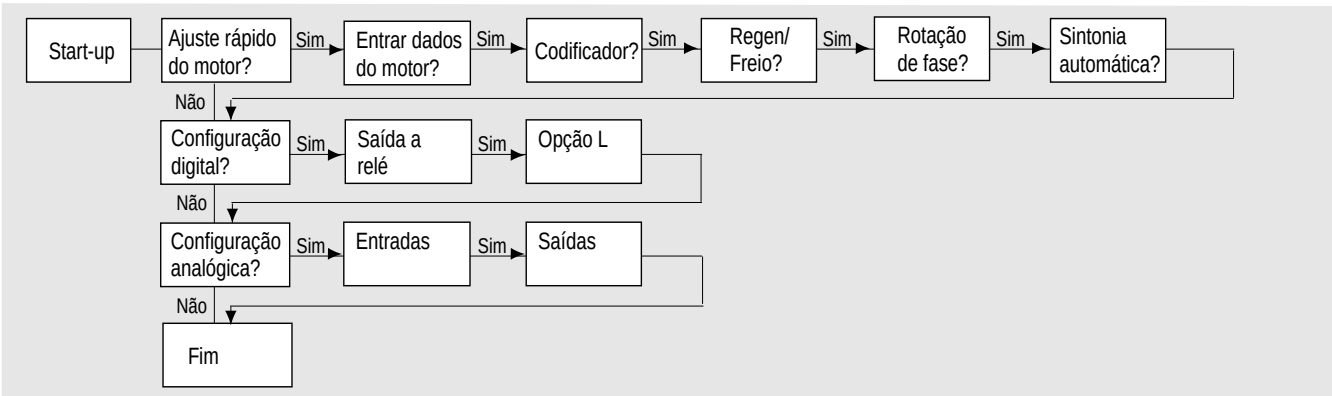
efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1. Verifique se a alimentação da linha CA e a alimentação de controle correspondem à classificação do inversor.
2. Se a opção L estiver instalada, verifique se as entradas de intertravamento de Habilitação e Parada estão presentes. Caso esta opção não esteja instalada, verifique se os jumpers estão instalados nos pinos 3 e 4 e 17 e 18 no J5 nos inversores de Gabinete A ou J2 nos inversores de Gabinete. Consulte as localizações dos Jumpers.
3. Se a E/S Padrão estiver sendo usada, verifique se os jumpers estão com a fiação correta.
4. Se a opção analógica estiver instalada, verifique se os parâmetros estão devidamente configurados (consulte o Manual do Usuário).

ATENÇÃO: Poderá ocorrer a rotação do motor em todas as etapas seguintes. Para se proteger contra lesões, rotação incorreta e possível dano ao equipamento, leia e execute cada uma das etapas seguintes com cuidado.

5. Forneça a alimentação CA para o inversor. O display LCD deverá acender e exibir o status “Stopped (Parado)” do inversor e uma freqüência de saída de “+0,00 Hz”. Se o inversor detectar alguma falha, uma mensagem referente à falha será exibida na tela. Registre a informação, remova a alimentação e corrija a fonte de falha antes de proceder.
6. A partir de Status Display (Exibição do Status), pressione a tecla Enter (ou qualquer outra tecla). Será exibido “Choose Mode” (Selecione Modo). Pressione as teclas para cima/para baixo, até que seja exibido “Startup” (Partida). Selecione Enter.

   Importante: Todas as questões respondidas com Yes (Sim) ou No (Não). Ao pressionar Enter será selecionado o padrão definido de fábrica (“Y” ou “N”) (S ou N). Para alterar a seleção, pressione as teclas para cima/para baixo. Pressione Enter para selecionar. Ao selecionar “Y” você terá condições de continuar na mesma etapa e, ao selecionar “N”, você prosseguirá para a etapa seguinte. A figura abaixo mostra as etapas envolvidas.



   Importante: Observe o seguinte:

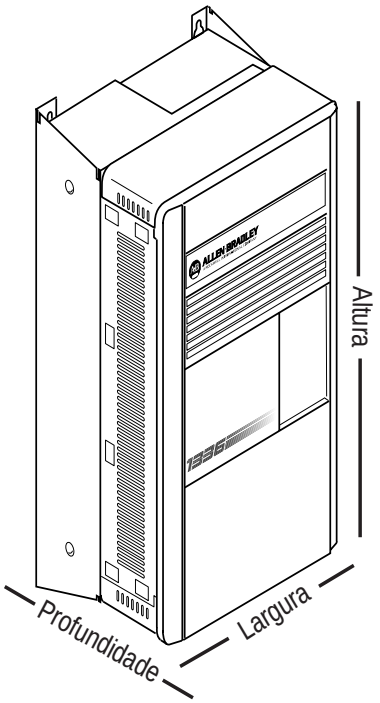
   - Para sair do modo “Startup” (Partida) a qualquer momento, pressione a tecla ESCape até que seja exibido “Status Display” (Display de Status). Se desejar retornar ao modo de Startup, basta selecionar “Reset Sequence” (Reset da Seqüência) para começar do início. Ao selecionar “Continue” (Continuar) pode-se recomeçar a partir do ponto em que se tinha parado.
   - Ao completar a última ação de uma etapa, a etapa seguinte começa automaticamente.
   - Ao pressionar SELect (Selecionar) a linha 2 da tela será ativada. Isso deve ser feito para todos os valores.
   - Pressione as teclas para cima/para baixo para ajustar o valor (pule essa etapa se o valor estiver correto). Pressione Enter para salvar o valor ou manter o valor existente. Pressione ENTER novamente, para avançar para a próxima etapa (parâmetro).

7. Desligue e ligue novamente para ativar as mudanças. Isso completa o procedimento “Assisted Startup” (Partida com Assistência). Dependendo da sua aplicação, poderá ser necessária a programação de outros parâmetros e/ou “Advanced Startup” (Partida Avançada). Consulte o Manual do Usuário para maiores detalhes.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Dimensões do inversor

Para determinar o tamanho do inversor, veja a ilustração e tabela abaixo.



Gabinete	Largura x Altura x Profundidade Milímetros (polegadas)
A1	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 160,0 (6,30)
A2	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 180,5 (7,10)
A3	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 207,0 (8,15)
A4	260,0 (10,24) x 350,0 (13,78) x 212,0 (8,35)
B	276,4 (10,88) x 476,3 (18,75) x 225,0 (8,86)
C	301,8 (11,88) x 701,0 (27,60) x 225,0 (8,86)
D	381,5 (15,02) x 1240,0 (48,82) x 270,8 (10,66)
E-fechado	511,0 (20,12) x 1498,6 (59,00) x 477,5 (18,80)
E-aberto	511,0 (20,12) x 1498,6 (59,00) x 372,6 (14,67)
F	762,0 (30,00) x 2286,0 (90,00) x 635,0 (25,00)
G	762,0 (30,00) x 2387,6 (94,0) x 635,0 (25,00)
H	1270,0 (50) x 2324,1 (91,50)① x 635,0 (25)

① A altura do ventilador (635,0 (25,00)) não está incluída.

Operação da Interface de Operação e Programação

A visualização ou programação dos parâmetros é realizada através dos modos Program (Programação) ou Display mostrados abaixo.

1. A partir de Status Display, pressione [ ] para exibir “Choose Mode”.

2. Pressione [ ] ou [ ] para exibir “Program” ou “Display”.

3. Pressione [ ].

4. Pressione [ ] ou [ ] até que o arquivo desejado seja exibido.

5. Pressione [ ].

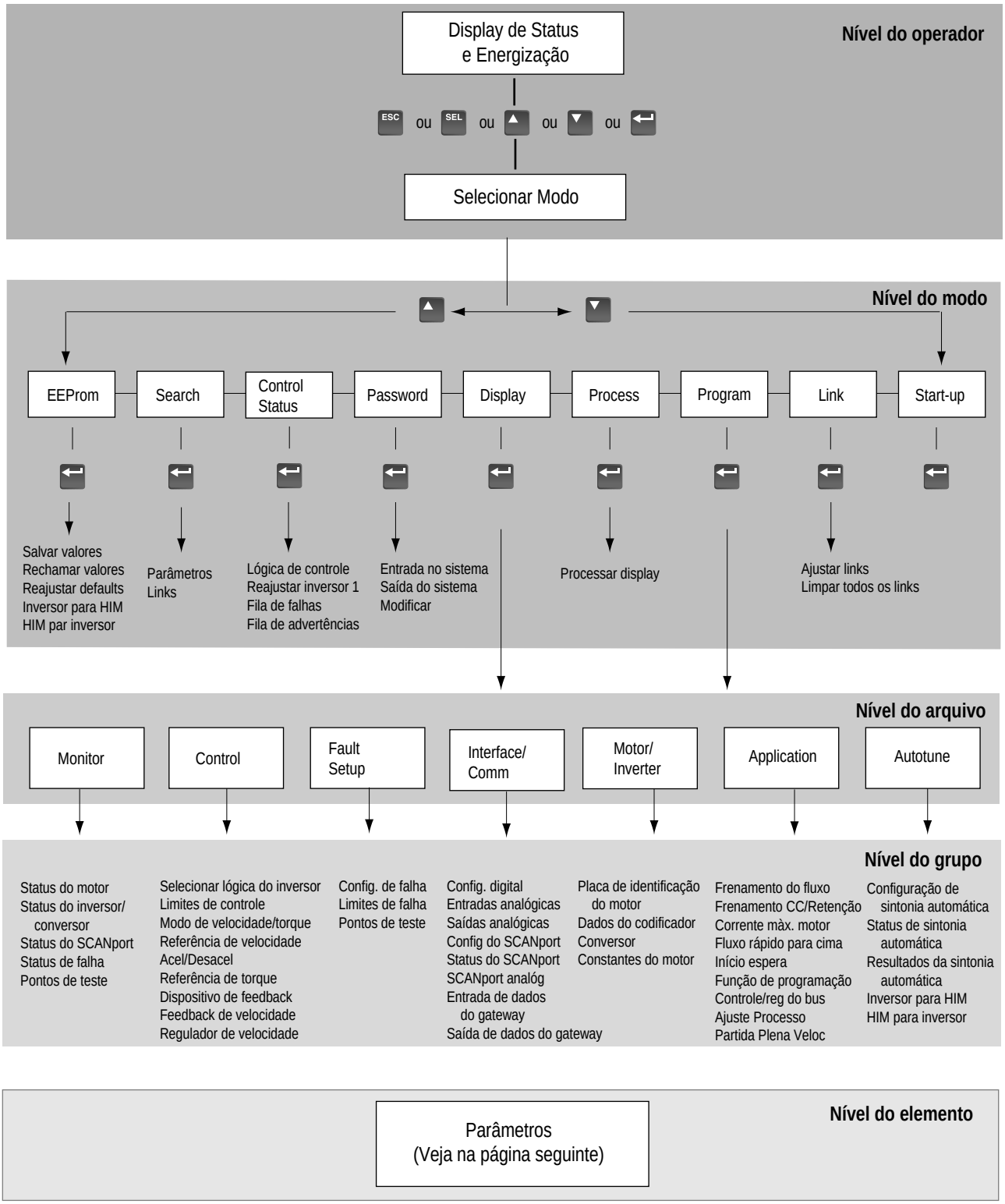
6. Pressione [ ] ou [ ] até que o grupo desejado seja exibido.

7. Pressione [ ].

8. Pressione [ ] ou [ ] para exibir o parâmetro desejado.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Estrutura da Interface de Operação e Programação (HIM)



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Parâmetros – Arquivos, Grupos e Elementos

Nome	No.	Valor Mín./Máx.
Monitorização		
Status do motor		
Velocidade do motor	81	-8 x BMS/+8 x BMS
Freqüência do motor	89	-250,000/+250,000 Hz
Corrente do motor	83	0,0/6553,5 amps
Tensão do motor	85	0/+3000 volts
% tensão do motor	234	0/800%
% torque do motor	86	-800,0/+800,0%
% fluxo do motor	88	12,5/100,0%
% força do motor	90	-800,0/+800,0%
Baixo fdbk pos fech	227	0/65535
Alto fdbk pos fech	228	0/65535
Ref torque int	229	-800/+800%
Status inversor/conversor		
Tensão barra CC	84	0/1000 volts
Stat entrada lógica	14	Bit selection
Stat inversor/conversor	15	Bit selection
Stat inversor/conversor 2	196	Bit selection
Stat inibição execução	16	Bit selection
Status veloc comando	82	-8 x BMS/+8 x BMS
Stat limite torque	87	Bit selection
Saída reg veloc	225	-300,0/+300,0%
Erro veloc	226	-8 x BMS/+8 x BMS
Stat SCANport		
Cont Inic/Parar	128	Bit selection
Prop partida/parada	129	Bit selection
Cont Jog1/Jog2	130	Bit selection
Cont Ramp/ApFalh	131	Bit selection
Cont Flux/Aju	132	Bit selection
Status de falha		
Status falha energ	219	Bit selection
Status falha não config.	220	Bit selection
Status falha 1	221	Bit selection
Status falha 2	222	Bit selection
Status advertência 1	223	Bit selection
Status advertência 2	224	Bit selection
Pontos de teste		
Dados teste 1	92	-32768/+32767
Seleção teste 1	93	0/65535
Dados teste 2	94	-32768/+32767
Seleção teste 2	95	0/65535
Controle		
Sel Lógic Acion		
Opções lógica	17	Bit selections
Tempo Esp Parad	18	0,0/10,0 sec
Faixa Vel Zero	19	0,0 rpm/8xBMS rpm
Vel Inic Espera	193	-0,1/+0,1 x BMS
Tempo Ini Espera	194	0,0/10,0 sec
Limites de controle		
Limite Vel Rev	40	-6xBMS rpm/0,0 rpm
Lim Vel Frente	41	0,0 rpm/+6xBMS rpm
Lim Cor Pos Mot	72	0,0%/Calc
Lim Cor Neg Mot	73	Calc/0,0%
Lim Torque Pos	74	0,0%/Calc
Lim Torque Neg	75	Calc/0,0%
Lim Poten Realim	76	-800,0%/0,0%
Lim Variação Cor	77	Calc/200,0%
Corrente Mot Máx.	195	0/1
Limite vel. mín	215	0,0/BMS rpm
Modo Veloc/Torq		
Sel modo veloc/torq	68	0/5
Referência velocidade		
Ref. velocidade 1	29	-8x/+8xBMS rpm
Mult. veloc. 1	30	-3,9999/+3,9999
Velocidade ref. 2	31	-8x/+8xBMS rpm
Velocidade ref. 3	32	-8x/+8xBMS rpm
Velocidade ref. 4	33	-8x/+8xBMS rpm
Velocidade ref. 5	34	-8x/+8xBMS rpm
Velocidade ref. 6	35	-8x/+8xBMS rpm
Velocidade ref. 7	36	-8x/+8xBMS rpm
Mult. veloc. 7	37	-3,9999/+3,9999
Velocidade jog 1	38	-8x/+8xBMS rpm
Velocidade jog 2	39	-8x/+8xBMS rpm
Acel/Desacel		
Tempo acel 1	42	0,0/6553,5 sec
Tempo acel 2	43	0,0/6553,5 sec
Tempo desacel 1	44	0,0/6553,5 sec
Tempo desacel 2	45	0,0/6553,5 sec
Percent curva S	47	0,0/100,0%
Referência torque		
Ref. torque 1	69	-800,0/+800,0%
% Mult Torque	70	-200,00/+200,00%
Dispos Aliment		
Tipo Dispos Aliment	64	1/3
PPR Codificador	8	Calc/20000 ppr
Realim Veloc		
Realim Vel Mul	63	-32767/+32767
Sel Filtr Realim	65	0/4
Gan Filtr Realim	66	-5,00/+5,00
LF Filtro Realim	67	0,2/900,0 rad/sec
Frq Filtr Sintn	185	5,0/135,0 Hz
Q Filtro Sintn	186	2/500
Regulador veloc		
Inércia total	157	0,01 sec/655,00 sec
LF Circ Velocid	161	0,00 rad/sec/Calc
Ki Circ Velocid	158	0,0/4095,9
Kp Circ Velocid	159	0,0/200,0
Kf Circ Velocid	160	0,500/1,000
LF Filtro Erro	162	Calc/1500,0 rad/sec
Queda percentual	46	0,0/25,5%
Prep Falha		
Config Falha		
Seleção Falha 1	20	Bit selection
Seleção Adv 1	21	Bit selection

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nome	No.	Valor Mín./Máx.
Config Falha (cont.)		
Seleção falha 2	22	Bit Selection
Seleção Adv 2	23	Bit Selection
Limites falha		
Ultrap Vel Máx	24	0,0 rpm/BMS rpm
Tempo Mot Parado	25	0,1/3276,7 sec
% Sobrec Motor	26	110,0/400,0%
Subtensão Linha	27	10,0/90,0%
Pontos de Teste		
Dados Teste 1	92	-32768/+32768
Seleção Teste 1	93	0/65535
Dados Teste 2	94	-32768/+32767
Seleção Teste 2	95	0/65535
Interface/Com		
Config Digital		
Config Relé	114	0/38
Config Relé 1	115	-800,0/+800,0%
Config Relé 2	187	0/36
Parâmetro Relé 2	188	-800,0/+800,0
Config Relé 3	189	0/36
Parâmetro Relé 3	190	-800,0/+800,0
Config Relé 4	191	0/36
Parâmetro Relé 4	192	-800/+800,0%
Modo Opção L	116	1/25
Stat Ent Opcao L	117	Bit Selection
Mudanca Pot Man	118	0,0/BMS
Valor Pot Man	119	0,0/BSMNA
PPR Pulsos Ent	120	500/2000
Fator Pulsos Ent	121	0,01/10,00
Offset Pulso Ent	122	-BMS/+BMS
Val Pulsos Ent	123	0,0/+8xBMS
Entradas Analóg		
Valor Ana Ent 1	96	-32767/+32767
Offset Ana Ent 1	97	-19,980/+19,980 volts
Fator Ana Ent 1	98	-16,000/+16,000
LF Fltr Ana Ent 1	182	0,0/200,0 rad/sec
Valor Ana Ent 2	99	-32767/+32767
Offset Ana Ent 2	100	-19,980/+19,980 volts
Fator Ana Ent 2	101	-16,000/+16,000
LF Fltr Ana Ent 2	183	0,0/200,0 rad/sec
Valor Entrada mA	102	-32767/+32767
Offset Ent mA	103	-32,000/+32,000 mA
Fator Ent mA	104	-16,00
LF Fltr Ent mA	184	0,0/200,0 rad/sec
Saídas Analog		
Val Ana Saída 1	105	-32767/+32767
Offst Ana Saída 1	106	-20,000/+20,000
Fator Ana Saída 1	107	-1,000/+1,000
Val Ana Saída 2	108	-32767/+32767
Offst Ana Saída 2	109	-19,980/+19,980 volts
Fator Ana Saída 2	110	-1,000/+1,000
Valor Saída mA	111	-32767/+32767
Offset Saída mA	112	-32,000/+32,000 mA
Fator Saída mA	113	-1,000/+1,000

Nome	No.	Valor Mín./Máx.
Config SCANport		
Fio SP 2 Ativado	181	Bit Selection
Másc Ativação SP	124	Bit Selection
Másc Dir/Ref	125	Bit Selection
Másc Iniciar/Jog	126	Bit Selection
Másc Apa Fal/Rei	127	Bit Selection
Status SCANport		
Cont Dir/Ref	128	Bit selection
Cont Inic/Parar	129	Bit selection
Cont Jog1/Jog2	130	Bit selection
Cont Ramp/ApFalh	131	Bit selection
Cont Flux/Ajus	132	Bit selection
SCANport Analóg		
Sel SP Ana Ent 1	133	1/16
Val SP Ana Ent 1	134	-32767/+32767
Fat SP Ana Ent 1	135	-1,000/+1,000
Sel SP Ana Ent 2	136	1/16
Val SP Ana Ent 2	137	-32767/+32767
Fat SP Ana Ent 2	138	-1,000/+1,000
Saída Ana SP	139	-32767/+32767
Gateway Entrada Dados		
Dados Ent A1	140	-32767/+32767
Dados Ent A2	141	-32767/+32767
Dados Ent B1	142	-32767/+32767
Dados Ent B2	143	-32767/+32767
Dados Ent C1	144	-32767/+32767
Dados Ent C2	145	-32767/+32767
Dados Ent D1	146	-32767/+32767
Dados Ent D2	147	-32767/+32767
Gateway Saída Dados		
Dados Saída A1	148	-32767/+32767
Dados Saída A2	149	-32767/+32767
Dados Saída B1	150	-32767/+32767
Dados Saída B2	151	-32767/+32767
Dados Saída C1	152	-32767/+32767
Dados Saída C2	153	-32767/+32767
Dados Saída D1	154	-32767/+32767
Dados Saída D2	155	-32767/+32767

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nome	No.	Valor Mín./Máx.
Motor/Inversor		
Placa-Id Motor		
HP Placa-Id	2	0,2 hp/2000,0 hp
RPM Placa-Id	3	1 rpm/1500 rpm
Amps Placa-Id	4	0,1 amps/Calc
Volts Placa-Id	5	75 volts/575 volts
Hz Placa-Id	6	1,0/250,0 Hz
Polos do Motor	7	2/40 poles
Fator serviço	9	1,00/2,00
Dados codificador		
PPR Codificador	8	Calc/2000 ppr
Inversor		
Freqüência PWM	10	1000 Hz/From drive
Amps Inversor	11	0,1 amps/From drive
Volts Inversor	12	75/575 volts
Constantes motor		
Resistnc Estator	166	0,00/100,00%
Indutanc Disper	167	0,00/100,00%
Corrente Fluxo	168	0,00/75,00%
Ganho Desvio	169	0,0/400,0%
Polos do motor	7	2/40 poles
Aplicativo		
Freio fluxo		
Opções Barr/Freio	13	Bit selection
Freio/Trava CC		
Opções Barr/Freio	13	Bit selection
Corrente CC freio	79	0,0%/Calc
Tempo freio CC	80	0,0/6553,5 sec
400% corrente motor		
Corrente Mot Máx	195	0/1
Ráp Subd Flux		
Opções Barr/Freio	13	Bit selection
Nível Flux Ráp	78	100,0%/Calc
Início espera		
Vel Inic Espera	193	-0,1 x / +0,1 x BMS
Tempo Ini Espera	194	0,0/10,0 sec
Função Prog		
Ent 1 Função	198	Varies
Mas/Val Funç 1	199	Varies
Sel Aval Funç 1	200	0/17
Ent 2 Função	201	Varies
Mas/Val Func 2	202	Varies
Sel Aval Func 2	203	0/17
Ent 3 Função	204	Varies
Mas/Val Func 3	205	Varies
Sel Aval Func 3	206	0/17
Ent 4 Função	207	Varies
Ent 5 Função	208	Varies
Ent 6 Função	209	Varies
Ent 7 Função	210	Varies
Ent 8 Função	211	Bit selection
Sel Função	212	0/27
Saída 1 Função	213	Varies
Saída 2 Função	214	0/65535
Ent 9 Função	232	-32767/+32767
Ent 10 Função	233	-32767/+32767
Controle Reg Barra		
Opções Barr/Freio	13	Bit selection
Processo Ajuste		
Saida AjusProc	48	-800,0/+800,0%
Referên AjusProc	49	-800,0/+800,0%
ReAlim AjusProc	50	-800,0/+800,0%
Seleção AjusProc	51	Bit selection
LF Filtro AjusProc	52	0,0/240,0 rad/sec
Precarr AjusProc	53	-800,0/+800,0%
Ki AjusProc	54	0,000/16,000
Kp AjusProc	55	0,000/16,000
Lim Inf AjusPro	58	-800,0/+800,0%
Lim Sup AjusPro	59	-800,0/+800,0%
Gan Saíd AjusPro	60	-8,000/+8,000
Ajus Vel Rev Máx	61	-6 x /0,0 BMS rpm
Ajus Vel Fre Máx	62	0,0 rpm/+6xBMS rpm
Partida Plena Vel		
Seleção PartPlnVel	216	0/2
Seleção PartPlnVel	217	P40/P41
Sintonia Automática		
Instal Sint Auto		
Sel SintAut/Diag	173	Bit selection
Config Diag Tran	172	Bit selection
Torque Sint Auto	164	250%/100,0%
Veloc Sint Auto	165	0,3 x BMS/BMS
Status Sint Auto		
Status Sint Auto	156	Bit selection
Inversor Diag 1	174	Bit selection
Inversor Diag 2	175	Bit selection
Erros SintAuto	176	Bit selection
Result Sint Auto		
Resistnc Estator	166	0,00/100,00%
Indutanc Disper	167	0,00/100,00%
Corrente Fluxo	168	0,00/75,00%
Ganho Desvio	169	0,0/400%
Inércia Total	157	0,0/655,00 sec
LF Circ Velocid	161	0,00/Calc rad/sec

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Rockwell Automation

Allen-Bradley

Allen-Bradley, a Rockwell Automation Business, has been helping its customers improve productivity and quality for more than 90 years. We design, manufacture and support a broad range of automation products worldwide. They include logic processors, power and motion control devices, operator interfaces, sensors and a variety of software. Rockwell is one of the world's leading technology companies.

Worldwide representation.

Argentina • Australia • Austria • Bahrain • Belgium • Brazil • Bulgaria • Canada • Chile • China, PRC • Colombia • Costa Rica • Croatia • Cyprus • Czech Republic • Denmark • Ecuador • Egypt • El Salvador • Finland • France • Germany • Greece • Guatemala • Honduras • Hong Kong • Hungary • Iceland • India • Indonesia • Ireland • Israel • Italy • Jamaica • Japan • Jordan • Korea • Kuwait • Lebanon • Malaysia • Mexico • Netherlands • New Zealand • Norway • Pakistan • Peru • Philippines • Poland • Portugal • Puerto Rico • Qatar • Romania • Russia-CIS • Saudi Arabia • Singapore • Slovakia • Slovenia • South Africa, Republic • Spain • Sweden • Switzerland • Taiwan • Thailand • Turkey • United Arab Emirates • United Kingdom • United States • Uruguay • Venezuela • Yugoslavia

Allen-Bradley Headquarters, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204 USA, Tel: (1) 414 382-2000 Fax: (1) 414 382-4444

Publicação 1336 IMPACT-5.5PT – Maio de 1999

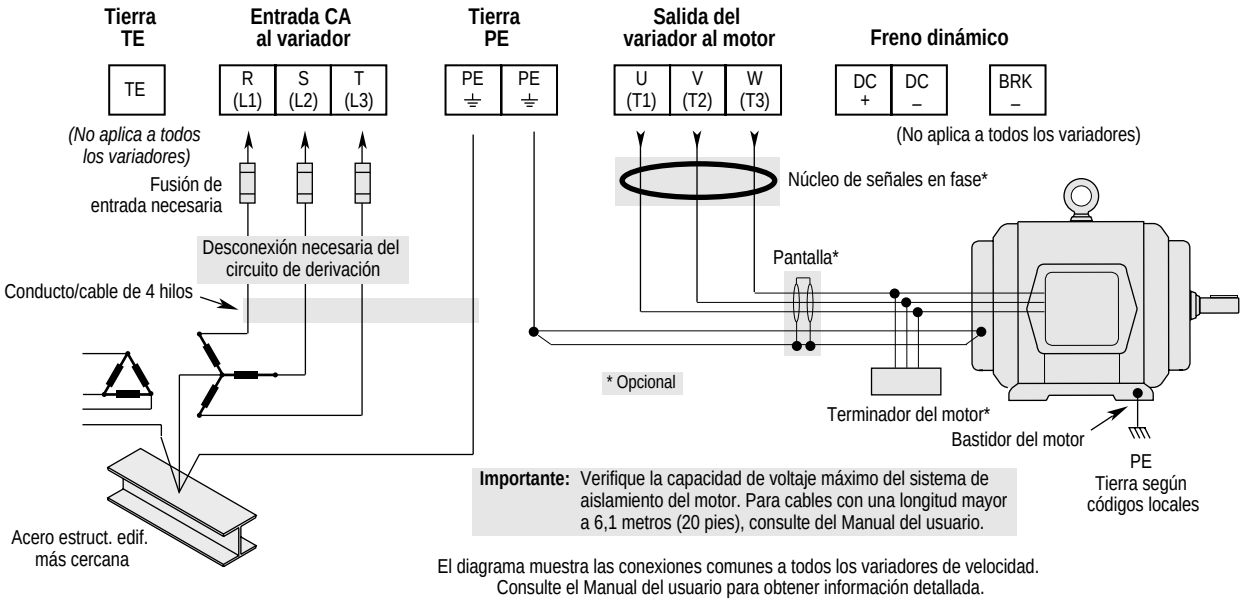
Copyright 1997 Rockwell Automation. Printed in

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Guía rápida 1336 IMPACT

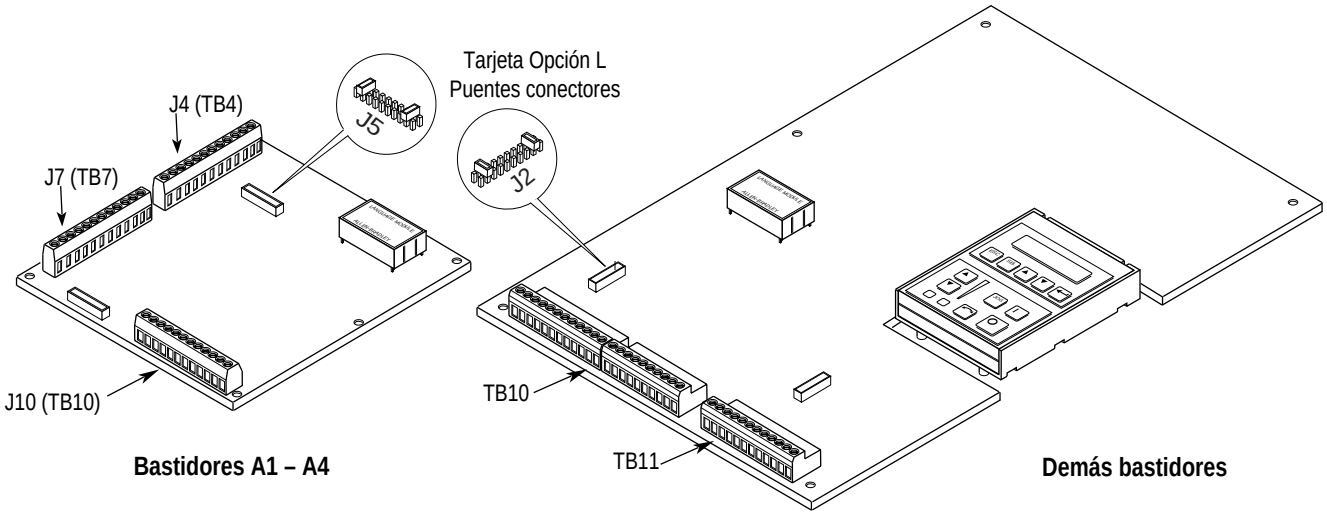
Esta Guía rápida resume los pasos básicos necesarios para la instalación, arranque y programación del Variador de velocidad CA de frecuencia ajustable 1336 IMPACT. La información aquí proporcionada no sustituye de ninguna manera lo estipulado en el Manual del usuario y está dirigida únicamente a personal calificado que preste servicio al variador. Consulte el Manual del usuario 1336 IMPACT (publicación 1336 IMPACT-5.0) para obtener mayores detalles sobre otras consideraciones de aplicación y precauciones pertinentes.

Cableado de la potencia – TB1



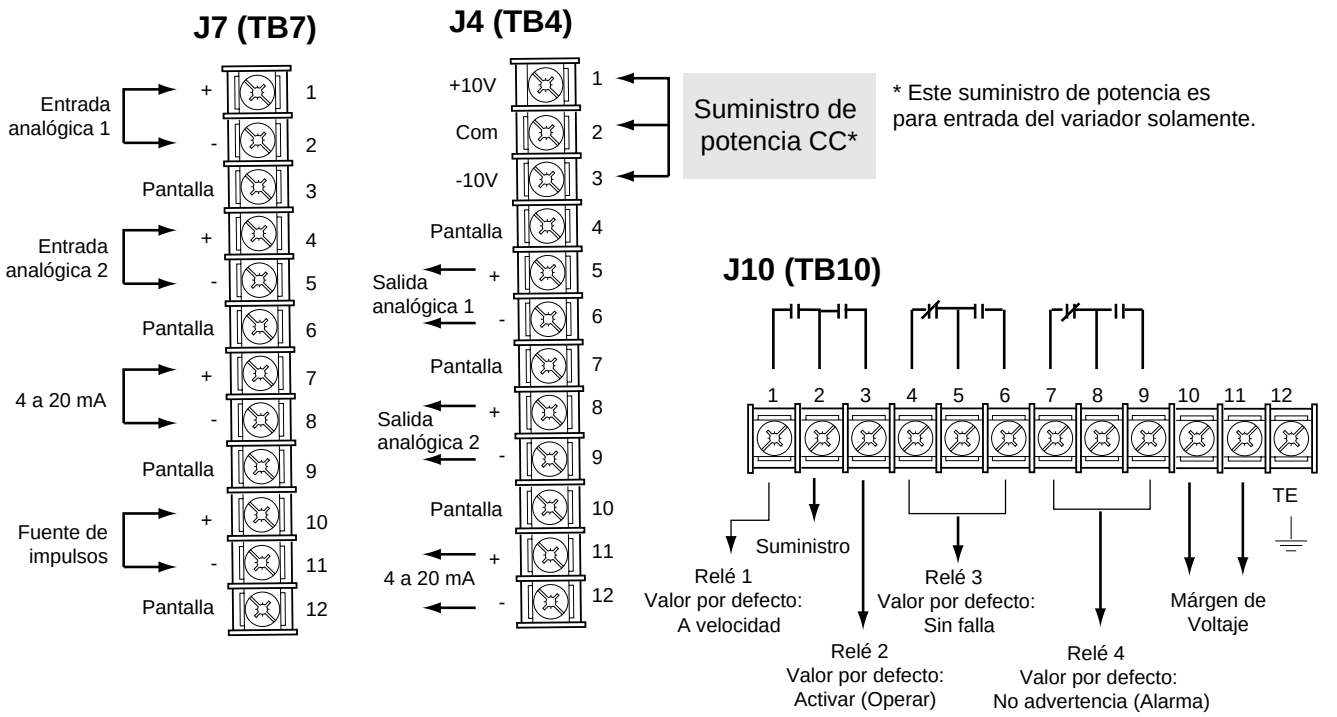
El diagrama muestra las conexiones comunes a todos los variadores de velocidad. Consulte el Manual del usuario para obtener información detallada.

Ubicación de los puentes conectores

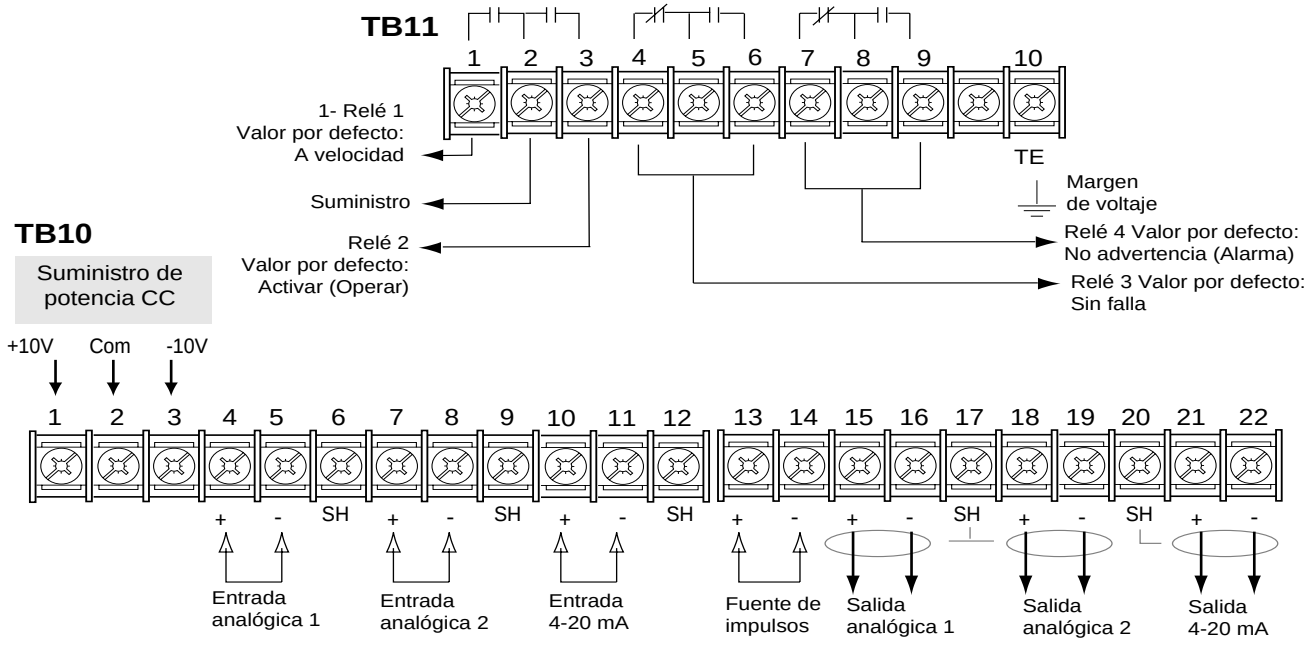


efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Cableado E/S – Bastidores A



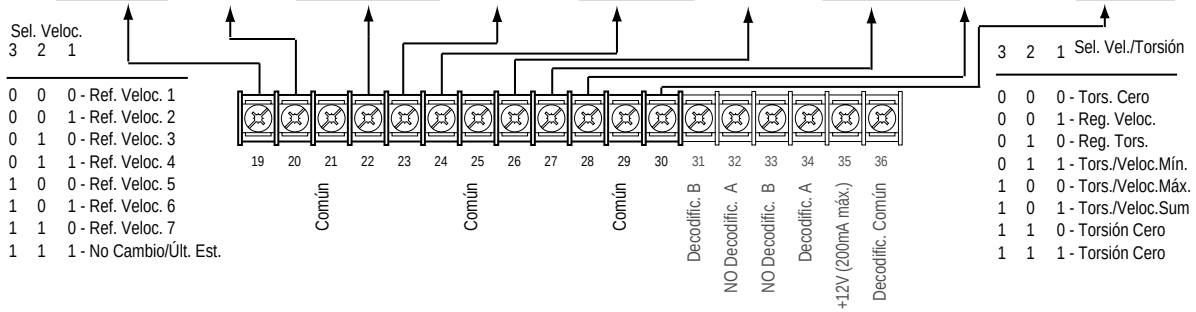
Cableado E/S – Demás bastidores



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Tarjeta Opción L

1	Estatus	Det./Elim. Falla	Estatus	Estatus	Estatus	Estatus	Estatus	Estatus	Activar
2	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa/Avanzar	Avan. Impul.	Falla Externa	Sel. Veloc. 3	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
3	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa/Avanzar	Tipo Paro	Falla Externa	Sel. Veloc. 3	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
4	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa/Avanzar	Acel. 2*/1	Falla Externa	Desacel. 2*/1	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
5	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa/Avanzar	Aumentar MOP	Falla Externa	Disminuir MOP	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
6	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa/Avanzar	Avan. Impul.	Falla Externa	Loc./Rem.	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
7	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa	Avanzar	Falla Externa	Avan. Impul.	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
8	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa	Avanzar	Falla Externa	Sel. Veloc. 3	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
9	Arranque	Det./Elim. Falla	Aumentar MOP	Disminuir MOP	Falla Externa	Sel. Veloc. 3	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
10	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa	Avanzar	Falla Externa	Aumentar MOP	Disminuir MOP	Sel. Veloc. 1	Activar
11	Arranque	Det./Elim. Falla	Acel. 1	Acel. 2	Falla Externa	Desacel. 1	Desacel. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
12	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Loc./Rem.	Falla Externa	Sel. Veloc. 3	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
13	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Tipo Paro	Falla Externa	Sel. Veloc. 3	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
14	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Acel. 2*/1	Falla Externa	Desacel. 2*/1	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
15	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Aumentar MOP	Falla Externa	Disminuir MOP	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
16	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Loc./Rem.	Falla Externa	Tipo Paro	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
17	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa/Avanzar	Reg. Ajste. Pcso.	Falla Externa	Des. Rampa	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
18	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa/Avanzar	Activ. Flujo	Falla Externa	Restablecer	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
19	Arranque	Det./Elim. Falla	Veloc./Tors. 3	Veloc./Tors. 2	Falla Externa	Veloc./Tors. 1	Reg. Ajste. Pcso.	Sel. Veloc. 1	Activar
20	Arranque	Det./Elim. Falla	Veloc./Tors. 3	Veloc./Tors. 2	Falla Externa	Veloc./Tors. 1	Activ. Flujo	Sel. Veloc. 1	Activar
21	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa	Avanzar	Falla Externa	Des. Rampa	Restablecer	Sel. Veloc. 1	Activar
22	Arranque	Det./Elim. Falla	Veloc./Tors. 3	Veloc./Tors. 2	Falla Externa	Veloc./Tors. 1	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
23	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Reg. Ajste. Pcso.	Falla Externa	Restablecer	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
24	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Activ. Flujo	Falla Externa	Restablecer	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
25	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Reg. Ajste. Pcso.	Falla Externa	Des. Rampa	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
26	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Avan. Impul.	Falla Externa	Sel. Veloc. 3	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
27	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa/Avanzar	Aumentar MOP	Falla Externa	Disminuir MOP	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
28	Arranque	Det./Elim. Falla	Aumentar MOP	Disminuir MOP	Falla Externa	Sel. Veloc. 3	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar
29	Arranque	Det./Elim. Falla	Reversa	Avanzar	Falla Externa	Aumentar MOP	Disminuir MOP	Sel. Veloc. 1	Activar
30	Ejec. Avanzar	Det./Elim. Falla	Ejec. Reversa	Aumentar MOP	Falla Externa	Disminuir MOP	Sel. Veloc. 2	Sel. Veloc. 1	Activar


Sel. Veloc.
3 2 1
0 0 0 - Ref. Veloc. 1
0 0 1 - Ref. Veloc. 2
0 1 0 - Ref. Veloc. 3
0 1 1 - Ref. Veloc. 4
1 0 0 - Ref. Veloc. 5
1 0 1 - Ref. Veloc. 6
1 1 0 - Ref. Veloc. 7
1 1 1 - No Cambio/Últ. Est.
19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36
Común
Común
Común
Decodific. B
NO Decodific. A
NO Decodific. B
Decodific. A
+12V (200mA máx.)
Decodific. Común
3 2 1 Sel. Vel./Torsión
0 0 0 - Tors. Cero
0 0 1 - Reg. Veloc.
0 1 0 - Reg. Tors.
0 1 1 - Tors./Veloc.Mín.
1 0 0 - Tors./Veloc.Máx.
1 0 1 - Tors./Veloc.Sum
1 1 0 - Torsión Cero
1 1 1 - Torsión Cero

Arranque

El siguiente procedimiento de arranque comprende únicamente los valores ajustados más comunes que emplean el modo “Startup” (Arranque) del 1336 IMPACT. Consulte el Manual del usuario para obtener información más detallada.

El siguiente procedimiento está dirigido a los usuarios que cuentan con un Módulo de Interfaz Humano (HIM, por sus siglas en inglés). Aquellos usuarios que no cuenten con un HIM deberán proporcionar señales y comandos externos. Se da por sentado que todos los parámetros mantienen los valores por defecto establecidos en fábrica.

ATENCIÓN: Para efectuar el siguiente procedimiento de arranque, se debe conectar la potencia al variador. Hay voltajes presentes al potencial de línea de entrada. Para evitar el peligro de descargas eléctricas o daño al equipo, el siguiente procedimiento deberá ser realizado sólo por personal de servicio calificado. Antes de comenzar, lea y entienda bien el procedimiento. Si se presenta alguna falla al realizar este procedimiento, No Prosiga. Desconecte la potencia abriendo el dispositivo de desconexión del bus de derivación y corrija el funcionamiento defectuoso antes de continuar.

ATENCIÓN: Para evitar el peligro de descargas eléctricas al realizar el cableado o darle servicio al variador, verifique que se haya descargado el voltaje de los capacitores del bus de CC. Mida el voltaje del bus de CC en los terminales + y – del bloque de terminales de alimentación TB1. El voltaje deberá ser cero.

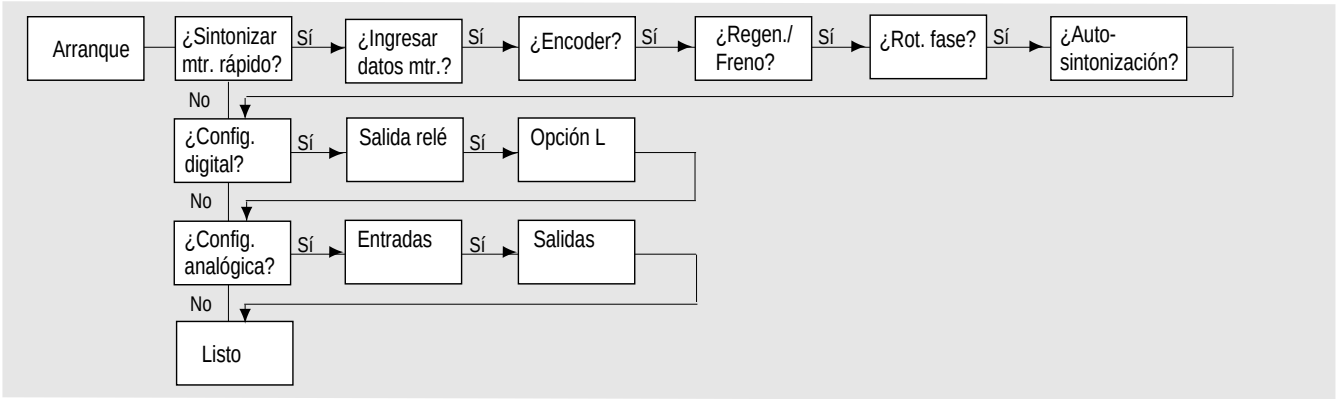
efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

1. Verifique que la línea y el control de potencia de CA coincidan con el valor nominal del variador.
2. Si se instala una Opción L, verifique que las entradas de enclavamiento “Stop” (Detener) y “Enable” (Activar) se encuentren presentes. Si no se instala esta opción, verifique que los puentes conectores se hallen instalados en las clavijas 3, 4, 17 y 18 en J5 en los variadores de bastidores A o en J2, en los variadores de bastidores B y superiores. Consulte el diagrama de ubicación de los puentes conectores.
3. Si se utiliza una E/S estándar, verifique que los puentes conectores se encuentren debidamente cableados.
4. Si se instala una Opción analógica, verifique que los parámetros hayan sido debidamente configurados (consulte el Manual del usuario).

ATENCIÓN: En todos los pasos a continuación puede producirse un giro del motor. Para protegerse contra lesiones, giro incorrecto y posibles daños al equipo, lea cada uno de los pasos detenidamente y llévelos a cabo con precaución.

5. Aplique potencia de CA y voltajes de control al variador. La pantalla LCD (pantalla de cristal líquido) deberá encenderse y mostrar el estatus de funcionamiento del variador “Stopped” (Detenido) y una frecuencia de salida de “+0,00 Hz”. Si el variador detecta una falla, la pantalla mostrará el informe correspondiente. Anote esta información, desconecte la potencia y corrija el origen de la falla antes de proceder.
6. Desde el “Status Display” (pantalla de estatus), oprima la tecla “Enter” (Ingresar) (o cualquier tecla). En la pantalla aparecerá “Choose Mode” (Seleccionar Modo). Oprima la tecla “Increment” (Incrementar) (o “Decrement” [Disminuir]) hasta que aparezca “Startup” (Arranque). Oprima “Enter”.

   Importante: Todas las preguntas pueden responderse contestando Sí o No. Si oprime la tecla “Enter”, seleccionará el valor por defecto (“Y” o “N”). Si oprime la tecla “Increment” (o “Decrement”), podrá cambiar la selección. Oprima “Enter” para seleccionar. Si elige “Y” podrá continuar a través de todo el paso; si elige “N”, avanzará al próximo paso. La figura a continuación muestra los pasos comprendidos.



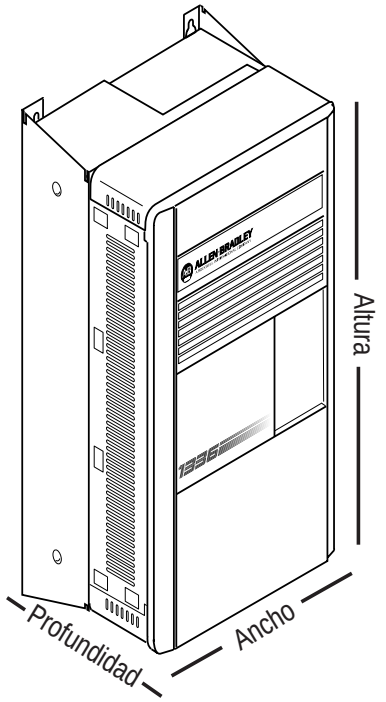
   Importante: Observe lo siguiente:

   - Se puede salir del modo “Startup” en cualquier momento oprimiendo la tecla ESCape hasta que aparezca la pantalla de estatus. Si desea volver a entrar al modo “Startup”, simplemente seleccione “Reset Sequence” (Restablecer secuencia) para comenzar desde el principio. Si selecciona “Continue” (Continuar) podrá proseguir desde el punto donde había concluido la operación.
   - Luego de completar la última acción avanzará automáticamente al próximo paso.
   - Al oprimir SELect activará la línea 2 de la pantalla. Esto deberá llevarse a cabo para todos los valores.
   - Oprima la tecla “Increment” (o “Decrement”) para ajustar un valor (salvo que el valor sea correcto). Oprima “Enter” para almacenar el valor o mantener el valor existente. Si oprime “Enter” nuevamente avanzará al próximo paso (parámetro).
7. Desconecte y conecte de nuevo la potencia para activar los cambios. Esto da por terminado el procedimiento de “Assisted Startup” (Arranque suplementario). Dependiendo de su aplicación, se necesitará programar parámetros adicionales y/o el “Advanced Startup” (Arranque avanzado). Consulte el Manual del usuario para mayores detalles.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Dimensiones del variador

Para determinar el tamaño de su variador, consulte la siguiente tabla e ilustración.



Bastidor	Ancho x Altura x Profundidad Milímetros (pulgadas)
A1	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 160,0 (6,30)
A2	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 180,5 (7,10)
A3	215,9 (8,50) x 290,0 (11,42) x 207,0 (8,15)
A4	260,0 (10,24) x 350,0 (13,78) x 212,0 (8,35)
B	276,4 (10,88) x 476,3 (18,75) x 225,0 (8,86)
C	301,8 (11,88) x 701,0 (27,60) x 225,0 (8,86)
D	381,5 (15,02) x 1240,0 (48,82) x 270,8 (10,66)
E-Cerrado	511,0 (20,12) x 1498,6 (59,00) x 477,5 (18,80)
E-Abierto	511,0 (20,12) x 1498,6 (59,00) x 372,6 (14,67)
F	762,0 (30,00) x 2286,0 (90,00) x 635,0 (25,00)
G	762,0 (30,00) x 2387,6 (94,0) x 635,0 (25,00)
H	1270,0 (50) x 2324,1 (91,50)① x 635,0 (25)

① Altura del ventilador (635,0 (25,00)) no incluido.

Operación HIM

La programación o visualización de los parámetros se logra a través de los modos “Program” (Programar) o “Display” (Visualizar) que aparecen a continuación.

1. Desde la pantalla de estatus, oprima ↵ para visualizar “Choose Mode” (Seleccionar Modo).

2. Oprima ▲ o ▼ para visualizar “Program” (o “Display”).

3. Oprima ↵.

4. Oprima ▲ o ▼ hasta que aparezca en la pantalla el archivo deseado.

5. Oprima ↵.

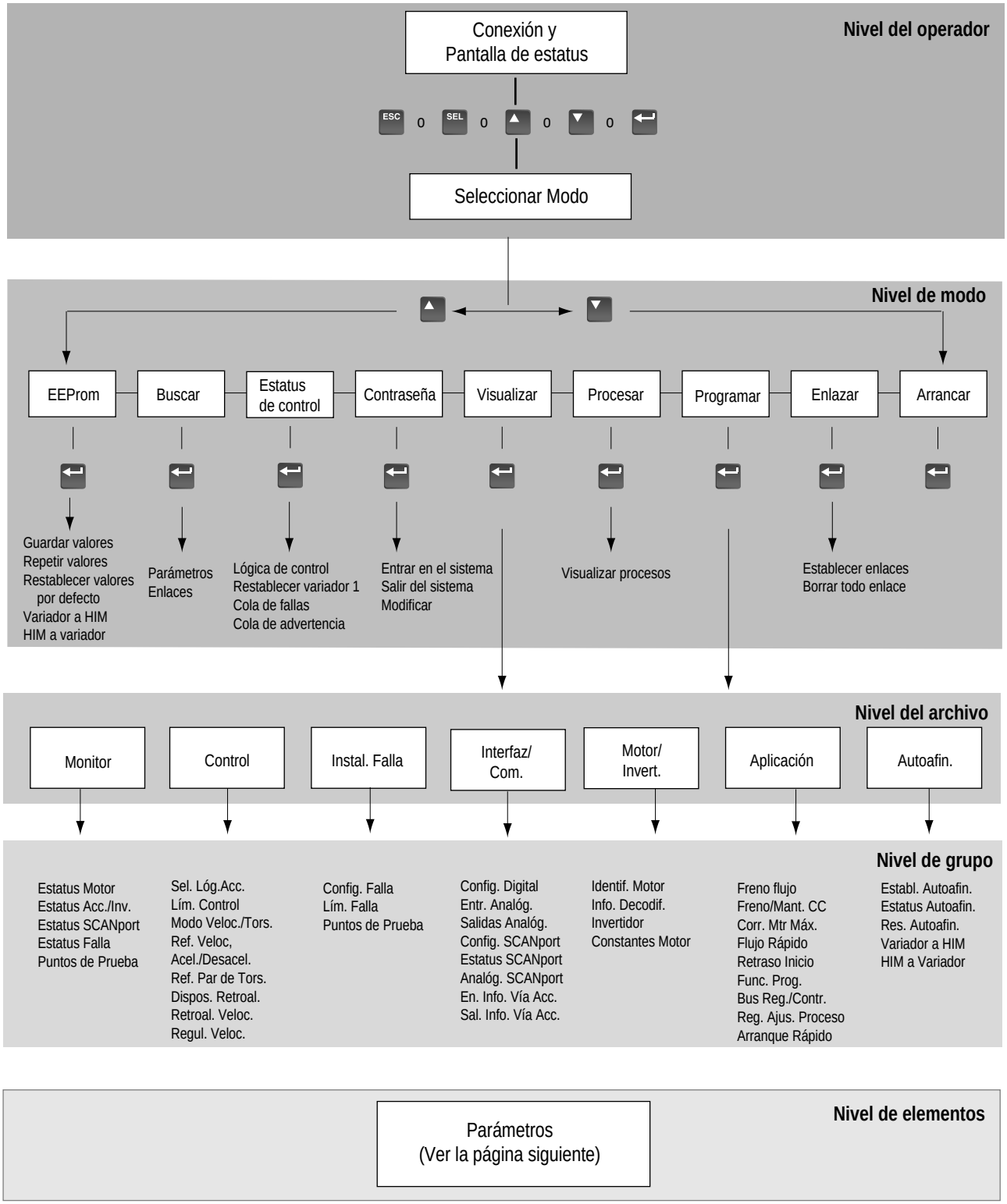
6. Oprima ▲ o ▼ hasta que aparezca en la pantalla el grupo deseado.

7. Oprima ↵.

8. Oprima ▲ o ▼ para desplazarse hasta el parámetro deseado.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Estructura del HIM



efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Parámetros – Archivos, Grupos y Elementos

Nombre	No.	Valor Mín./Máx.
Monitor		
Estatus Motor		
Veloc. Motor	81	-8 x BMS/+8 x BMS
Frecuencia Motor	89	-250,000/+250,000 Hz
Corriente Motor	83	0,0/6553,5 amperios
Volt. Motor	85	0/+3000 voltios
% Voltaje Motor	234	0/800%
% Tors. Motor	86	-800,0/+800,0%
% Flujo Motor	88	12,5/100,0%
% Potencia Motor	90	-800,0/+800,0%
Ret. Pos. Cerr. Baja	227	0/65535
Ret. Pos. Cerr. Alta	228	0/65535
Ref. Tors. Int.	229	-800,0/+800,0%
Estatus Variador/Inv.		
Volt. Bus CC	84	0/1000 voltios
Espec. Oper. Lóg.	14	Selec. bit
Estatus Acc./Inv.	15	Selec. bit
Estatus Acc/Inv. 2	196	Selec. bit
Estatus. Inh. Ejec.	16	Selec. bit
Estatus. Veloc. Comndo.	82	-8 x BMS/+8 x BMS
Estatus Lím. Tors.	87	Selec. bit
Salida Reg. Veloc.	225	-300,0/+300,0%
Error Veloc.	226	-8 x BMS/+8 x BMS
Estatus SCANport		
Ctl. Direc./Refer.	128	Selec. bit
Ctl. Inic./Deten.	129	Selec. bit
Ctl. Acel.1/Acel.2	130	Selec. bit
Ctl. Ramp./Elim. Fall.	131	Selec. bit
Ctl. Fljo./Reg. Ajste.	132	Selec. bit
Estatus Fallas		
Estatus Falla Conex.	219	Selec. bit
Estatus Falla No Config.	220	Selec. bit
Estatus Falla 1	221	Selec. bit
Estatus Falla 2	222	Selec. bit
Estatus Advertencia 1	223	Selec. bit
Estatus Advertencia 2	224	Selec. bit
Puntos de Prueba		
Info. Prueba 1	92	-32768/+32767
Sel. Prueba 1	93	0/65535
Info. Prueba 2	94	-32768/+32767
Sel. Prueba 2	95	0/65535
Control		
Sel. Accel. Lóg.		
Opc. Lógicas	17	Selec. bit
Tmpo. Retr. Detnr.	18	0,0/10,0 seg.
Tol. Veloc. Cero.	19	0,0 rpm/8x BMS rpm
Veloc. Retr. Arrq.	193	-0,1/+0,1 x BMS
Tmpo. Retr. Arrq.	194	0,0/10,0 seg.
Lim. Control		
Límit. Veloc. Rev.	40	-6x BMS rpm/0,0 rpm
Límit. Veloc. Vc.	41	0,0 rpm/+6x BMS rpm
Lím. Cte. Pos. Mtr.	72	0,0%/Cálc.
Lím. Cte. Neg. Mtr.	73	Cálc./0,0%
Lím. Torsión. Pos.	74	0,%/Cálc.
Lím. Torsión. Neg.	75	Cálc./0,0%
Lím. Potenc. Regen.	76	-800,0%/0,0%
Lím. Coef. Cte.	77	Cálc./200,0%
Corr. Máx. Mtr.	195	0/1
Lím. Veloc. Mín.	215	0,0/BMS rpm
Modo Veloc./Tors.		
Sel. Modo Vel./Tors.	68	0/5
Ref. Veloc.		
Ref. Veloc. 1	29	-8x/+8x BMS rpm
Escala Veloc. 1	30	-3,9999/+3,9999
Ref. Veloc. 2	31	-8x/+8x BMS rpm
Ref. Veloc. 3	32	-8x/+8x BMS rpm
Ref. Veloc. 4	33	-8x/+8x BMS rpm
Ref. Veloc. 5	34	-8x/+8x BMS rpm
Ref. Veloc. 6	35	-8x/+8x BMS rpm
Ref. Veloc. 7	36	-8x/+8x BMS rpm
Escala Veloc. 7	37	-3,9999/+3,9999
Veloc. Jog. 1	38	-8x/+8x BMS rpm
Veloc. Jog. 2	39	-8x/+8x BMS rpm
Acel./Desacel.		
Tmpo. Acel. 1	42	0,0/6553,5 seg.
Tmpo. Acel. 2	43	0,0/6553,5 seg.
Tmpo. Desacel. 1	44	0,0/6553,5 seg.
Tmpo. Desacel. 2	45	0,0/6553,5 seg.
% Curva-S	47	0,0/100,0%
Ref. Tors.		
Ref. Tors.1	69	-800,0/+800,0%
% Tors. Escl.	70	-200,00/+200,00%
Disposit. Realim.		
Tipo Disposit. Realim.	64	1/3
Decodif. de PPR	8	Cálc./20000 ppr
Realim. Veloc.		
Realim. Vel. Esc.	63	-32767/+32767
Sel. Filtro Realim.	65	0/4
Inc. Filtro Realim.	66	-5,00/+5,00
aB. Filtro Realim.	67	0,2/900,0 rad./seg.
Frec. Fil. Muesca	185	5,0/135,0 Hz
Cal. Fil. Muesca	186	2/500
Regul. Veloc.		
Inercia Total	157	0,01 seg./655,00 seg.
aB. Bucle Veloc.	161	0,00 rad./seg./Cálc.
Ki Bucle Veloc.	158	0,0/4095,9
Kp Bucle Veloc.	159	0,0/200,0
Kf Bucle Veloc.	160	0,500/1,000
aB. Filtr. Error	162	Cálc./1500,0 rad./seg.
% Caída	46	0,0/25,5%
Establ. Fallas		
Config. Fallas		
Selec. Falla 1	20	Selec. bit
Selec. Advert. 1	21	Selec. bit

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nombre	No.	Valor Mín./Máx.
Config. Fallas Cont.		
Selec. Falla 2	22	Selec. bit
Selec. Advert. 2	23	Selec. bit
Límit. Fallas		
Exceso Vel. Absol.	24	0,0 rpm/BMS rpm
Tmpo. Atasque Mtr.	25	0,1/3276,7 seg.
% Sobrecarga Mtr.	26	110,0/400,0%
Lín. Volt. Mín.	27	10,0/90,0%
Puntos de Prueba		
Info. Prueba 1	92	-32768/+32768
Sel. Prueba 1	93	0/65535
Info. Prueba 2	94	-32768/+32767
Sel. Prueba 2	95	0/65535
Interfaz/Com.		
Config. Digital		
Config. Relé	‘	0/38
Config. Relé 1	115	-800,0/+800,0%
Config. Relé 2	187	0/36
Parám. Relé 2	188	-800,0/+800,0
Config. Relé 3	189	0/36
Parám. Relé 3	190	-800,0/+800,0
Config. Relé 4	191	0/36
Parám. Relé 4	192	-800/+800,0%
Modo Opción L	116	1/25
Conf. Entr. Opción L	117	Selec. bit
Incr. Oper. Man.	118	0,0/BMS
Valor Oper. Man.	119	0,0/BMSNA
Número de PPR	120	500/2000
Escala Pulso Entr.	121	0,01/10,00
Valor Pulso Entr.	122	-BMS/+BMS
Valor Impulso	123	0,0/+8xBMS
Entradas Analógicas		
Val. Anál. Entr. 1	96	-32767/+32767
Comp. Anál. Entr.1	97	-19,980/+19,980 voltios
Esc. Anál. Entr. 1	98	-16,000/+16,000
aB. Fil. Entr. Anál. 1	182	0,0/200,0 rad./seg.
Val. Anál. Entr. 2	99	-32767/+32767
Comp. Val. Anál. 2	100	-19,980/+19,980 voltios
Esc. Anál. Entr. 2	101	-16,000/+16,000
aB. Filt. Ent. Anál. 2	183	0,0/200,0 rad./seg.
Val. Entr. mA	102	-32767/+32767
Comp. Entr. mA	103	-32,000/+32,000 mA
Esc. Entr. mA	104	-16,00
aB. Fil. Entr. mA	184	0,0/200,0 rad./seg.
Salidas Analóg.		
Valor Anál. Sal. 1	105	-32767/+32767
Comp. Anál. Sal. 1	106	-20,000/+20,000
Esc. Anál. Sal. 1	107	-1,000/+1,000
Val. Anál. Sal. 2	108	-32767/+32767
Comp. Anál. Sal. 2	109	-19,980/+19,980 voltios
Esc. Anál. Sal. 2	110	-1,000/+1,000
Val. Salida mA	111	-32767/+32767
Comp. Salida mA	112	-32,000/+32,000 mA
Escala Sal. mA	113	-1,000/+1,000

Nombre	No.	Valor Mín./Máx.
Config. SCANport		
Activ. Cable SP2	181	Selec. bit
Activ. SP. Accion.	124	Selec. bit
Direcc./Ref.	125	Selec. bit
Iniciar/Acelerar	126	Selec. bit
El. Falla/Reac. Mtr.	127	Selec. bit
Estatus SCANport		
Ctl. Direc./Ref.	128	Selec. bit
Ctl. Inic./Deten.	129	Selec. bit
Ctl. Acel. 1/Acel. 2	130	Selec. bit
Ctl. Ramp./Elim. Fall.	131	Selec. bit
Ctl. Fljo./Reg. Ajste.	132	Selec. bit
SCANport Analógico		
Sel. Sp. Ent. Anál. 1	133	1/16
Val. Sp. Ent. Anál. 1	134	-32767/+32767
Esc. Sp. Ent. Anál. 1	135	-1,000/+1,000
Sel. Sp. Ent. Anál. 2	136	1/16
Val. Sp. Ent. Anál. 2	137	-32767/+32767
Esc. Sp. Anál. 2	138	-1,000/+1,000
Sal. Sp. Anál.	139	-32767/+32767
Info. Sal. In.		
Info. Entr. A1	140	-32767/+32767
Info. Entr. A2	141	-32767/+32767
Info. Entr. B1	142	-32767/+32767
Info. Entr. B2	143	-32767/+32767
Info. Entr. C1	144	-32767/+32767
Info. Entr. C2	145	-32767/+32767
Info. Entr. D1	146	-32767/+32767
Info. Entr. D2	147	-32767/+32767
Info. Sal.		
Info. Sal. A1	148	-32767/+32767
Info. Sal. A2	149	-32767/+32767
Info. Sal. B1	150	-32767/+32767
Info. Sal. B2	151	-32767/+32767
Info. Sal. C1	152	-32767/+32767
Info. Sal. C2	153	-32767/+32767
Info. Sal. D1	154	-32767/+32767
Info. Sal. D2	155	-32767/+32767

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Nombre	No.	Valor Mín./Máx.
Inversor motor		
Identif. Motor		
CF Nominal	2	0,2 cf/2000,0 cf
R.P.M. Nominal	3	1 rpm/1500 rpm
Amperaje Nominal	4	0,1 amperios/Cálc.
Volt. Nominal	5	75 voltios/575 voltios
Hz Nominal	6	1,0/250,0 Hz
Polos del Motor	7	2/40 polos
Factor de Servic.	9	1,00/2,00
Info. Decodif.		
Decodif. de PPR	8	Cálc./2000 ppr
Inversor		
Frecuenc. PWM	10	1000 Hz/desde variador
Amps. del Invert.	11	0,1 amps./desde variador
Volt. del In.	12	75/575 voltios
Constantes del Motor		
Resistenc. Estát.	166	0,00/100,00%
Inductanc. Pérd.	167	0,00/100,00%
Corriente. Flujo	168	0,00/75,00%
Incr. Desliz.	169	0,0/400,0%
Polos del Motor	7	2/40 polos
Aplicación		
Fren. flujo		
Opc. Bus/Freno	13	Selec. bit
CC fren./mant.		
Opc. Bus/Freno	13	Selec. bit
Corriente de frenado de CC	79	0,0%/Cálc.
Tiempo Frenado CC	80	0,0/6553,5 seg.
400% Cte. Mtr.		
Corr. Máx. Mtr.	195	0/1
Flujo Rápido		
Opc. Bus/Freno	13	Selec. bit
Nivel Flujo Rápido	78	100,0%/Cálc.
Retr. Arranque		
Veloc. Retr. Arrq.	193	-0,1 x / +0,1 x BMS
Tmpo. Retr. Arrq.	194	0,0/10,0 seg.
Func. Prog.		
Entr. Func. 1	198	Varía
Másc./Val. Func. 1	199	Varía
Sel. Eval. Func. 1	200	0/17
Entr. Func. 2	201	Varía
Másc./Val. Func. 2	202	Varía
Sel. Eval. Func. 2	203	0/17
Entr. Func. 3	204	Varía
Másc./Val. Func. 3	205	Varía
Sel. Eval. Func. 3	206	0/17
Entr. Func. 4	207	Varía
Entr. Func. 5	208	Varía
Entr. Func. 6	209	Varía
Entr. Func. 7	210	Varía
Entr. Func. 8	211	Selec. bit
Sel. Func.	212	0/27
Salida Func. 1	213	Varía
Salida Func. 2	214	0/65535
Entr. Func. 9	232	-32767/+32767
Entr. Func. 10	233	-32767/+32767
Control Reg. Bus		
Opc. Bus/Freno	13	Selec. bit
Ajuste proceso		
Salida Reg. Ajste.	48	-800,0/+800,0%
Ref. Reg. Ajste.	49	-800,0/+800,0%
Realim. Ajste.	50	-800,0/+800,0%
Selec. Reg. Ajste.	51	Selec. bit
aB. Fil. Reg. Ajst.	52	0,0/240,0 rad./seg.
Pres. Sal. Reg. Ajst.	53	-800,0/+800,0%
Inc. Itgrl. Reg. Ajst	54	0,000/16,000
Inc. Prop. Reg. Ajst.	55	0,000/16,000
Lím. Bjo. Reg. Ajst.	58	-800,0/+800,0%
Lím. Alt. Reg. Ajst.	59	-800,0/+800,0%
Ftr. Inc. Reg. Ajst.	60	-8,000/+8,000
Mx. Rev. Vel. Ajst.	61	-6 x/0,0 BMS rpm
Mx. Vel. Avce. Ajst.	62	0,0 rpm/+6xBMS rpm
Arranque rápido		
Selec. Arrnq. Ráp.	216	0/2
Veloc. Arrq. Ráp.	217	P40/P41
Autoafinación		
Sel. Autoafin.		
Sel. Autoafin./Diag.	173	Selec. bit
Config Diag. Trans.	172	Selec. bit
Tors. Autoafin.	164	250%/100,0%
Veloc. Autoafin.	165	0,3 x BMS/BMS
Estatus Autoafin.		
Estatus Autoafin.	156	Selec. bit
Diag. Invert. 1	174	Selec. bit
Diag. Invert. 2	175	Selec. bit
Errores Autoafin.	176	Selec. bit
Resultados Autoafin.		
Resistenc. Estát.	166	0,00/100,00%
Inductanc. Pérd.	167	0,00/100,00%
Corriente. Flujo	168	0,00/75,00%
Incr. Desliz.	169	0,0/400%
Inercia Total	157	0,0/655,00 seg.
aB. Bucle Veloc.	161	0,00/Cálc. rad./seg.

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Rockwell Automation
Allen-Bradley

Allen-Bradley, a Rockwell Automation Business, has been helping its customers improve productivity and quality for more than 90 years. We design, manufacture and support a broad range of automation products worldwide. They include logic processors, power and motion control devices, operator interfaces, sensors and a variety of software. Rockwell is one of the world's leading technology companies.

Worldwide representation.

Argentina • Australia • Austria • Bahrain • Belgium • Brazil • Bulgaria • Canada • Chile • China, PRC • Colombia • Costa Rica • Croatia • Cyprus • Czech Republic • Denmark • Ecuador • Egypt • El Salvador • Finland • France • Germany • Greece • Guatemala • Honduras • Hong Kong • Hungary • Iceland • India • Indonesia • Ireland • Israel • Italy • Jamaica • Japan • Jordan • Korea • Kuwait • Lebanon • Malaysia • Mexico • Netherlands • New Zealand • Norway • Pakistan • Peru • Philippines • Poland • Portugal • Puerto Rico • Qatar • Romania • Russia-CIS • Saudi Arabia • Singapore • Slovakia • Slovenia • South Africa, Republic • Spain • Sweden • Switzerland • Taiwan • Thailand • Turkey • United Arab Emirates • United Kingdom • United States • Uruguay • Venezuela • Yugoslavia

Allen-Bradley Headquarters, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204 USA, Tel: (1) 414 382-2000 Fax: (1) 414 382-4444

Publicación 1336 IMPACT-5.5ES - Mayo de 1999

Copyright 1997 Rockwell Automation. Printed in

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

efesotomasyon.com - Allen Bradley,Rockwell,plc,servo,drive

Rockwell Automation
Allen-Bradley

Allen-Bradley, a Rockwell Automation Business, has been helping its customers improve productivity and quality for more than 90 years. We design, manufacture and support a broad range of automation products worldwide. They include logic processors, power and motion control devices, operator interfaces, sensors and a variety of software. Rockwell is one of the world's leading technology companies.

Worldwide representation.

Argentina • Australia • Austria • Bahrain • Belgium • Brazil • Bulgaria • Canada • Chile • China, PRC • Colombia • Costa Rica • Croatia • Cyprus • Czech Republic • Denmark • Ecuador • Egypt • El Salvador • Finland • France • Germany • Greece • Guatemala • Honduras • Hong Kong • Hungary • Iceland • India • Indonesia • Ireland • Israel • Italy • Jamaica • Japan • Jordan • Korea • Kuwait • Lebanon • Malaysia • Mexico • Netherlands • New Zealand • Norway • Pakistan • Peru • Philippines • Poland • Portugal • Puerto Rico • Qatar • Romania • Russia-CIS • Saudi Arabia • Singapore • Slovakia • Slovenia • South Africa, Republic • Spain • Sweden • Switzerland • Taiwan • Thailand • Turkey • United Arab Emirates • United Kingdom • United States • Uruguay • Venezuela • Yugoslavia

Allen-Bradley Headquarters, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204 USA, Tel: (1) 414 382-2000 Fax: (1) 414 382-4444

Publication 1336 IMPACT-5.5ML – May, 1999

P/N 194177 (01)

Copyright 1997 Rockwell Automation. Printed in USA